

dim: Dimostrare per induzione che $P(|X_n| \in \{0, r\}) = 0$

$$P(|X_{n-1} + C_n \theta_n| \in \{0, r\}) = E(I_{\{0, r\}}(|X_{n-1} + C_n \theta_n|))$$

$$= E(E(I_{\{0, r\}}(|x + c\theta_n|)) \Big|_{\substack{x = X_{n-1} \\ c = C_n}})$$

$$\vdots$$

$$E(I_{\{0, r\}}(|x + c\theta_n|)) \leq I_{\{0, r\}}(|x|, c)$$

$$= E(I_{\{0, r\}}(|X_{n-1}|, C_n)) = 0 \quad \text{per hp induttiva} \quad \blacksquare$$

4. PROCESSI A TEMPO CONTINUO

def: $(\Omega, \mathcal{F}, P), (X_t)_{t \in I}$ ($I = [0, b]$ o $I = \mathbb{R}^+$) e' un **PROCESSO REALE** se $\forall t \in I$ X_t e' v.a. reale.

def: Diremo che $(X_t)_{t \in I}$ e' un **PROCESSO MISURABILE** se l'applicazione $(t, \omega) \mapsto X_t(\omega)$ e' misurabile su $\mathcal{B}(I) \otimes \mathcal{F}$

def: $\forall \omega \in \Omega$, l'applicazione $t \mapsto X_t(\omega)$ si chiama **TRAJETTORIA** del processo.

def: X e Y processi $\Omega \times I \rightarrow \mathbb{R}$. X e Y sono **INDISTINGUIBILI** se $\exists \Omega_0 \in \mathcal{F}$ con $P(\Omega_0) = 0$ + c. $\forall \omega \notin \Omega_0$ si ha $X_t(\omega) = Y_t(\omega) \quad \forall t \in I$

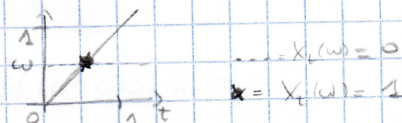
Diciamo invece che Y e' una **VERSIONE** di X (o viceversa) se si ha $\forall t \in I \Rightarrow P(X_t = Y_t) = 1$ (si dice anche **MODIFICAZIONE**)

OSS: Se X e Y sono indistinguibili allora Y e' una versione di X

CONTROESEMPIO: $\Omega = [0, 1]$, $I = [0, 1]$, $P = \text{Leb}$.

$$X_t(\omega) = I_{\{t \leq \omega\}}(\omega) = \begin{cases} 1 & \text{se } \omega = t \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases}$$

$$Y \equiv 0 \quad (Y_t(\omega) = 0 \quad \forall t, \omega)$$



$$\{X_t = Y_t\} = \Omega \setminus \{t\} \Rightarrow P(X_t = Y_t) = 1$$

$\forall \omega$ non e' mai vero che $X_t(\omega) = Y_t(\omega) \quad \forall t \in [0, 1]$
dato che $\forall \omega$:



OSS: Questo tipo di problemi (in cui versione > indistinguibili) sono tipici di processi a traiettoria discontinua (che sono anch'essi processi importanti)

def: Un processo X ha **TRAJETTORIA CONTINUA** se $\exists \Omega_0 \in \mathcal{F}$ con $P(\Omega_0) = 0$ + c. $\forall \omega \notin \Omega_0$ l'applic. $t \mapsto X_t$ e' continua: $I \rightarrow \mathbb{R}$

def: Un processo X e' **CADLAG** se $\exists \Omega_0 \in \mathcal{F}$ con $P(\Omega_0) = 0$ + c. $\forall \omega \in \Omega_0$ l'applic. $t \mapsto X_t$ e' cadlag

NB: CADLAG \Rightarrow TRAJET.

def: $f: I \rightarrow \mathbb{R}$ e' **CADLAG** (continue a droit e' limite o poche) se $\forall t \in I \quad \exists \lim_{s \nearrow t} f(s) = f(t)$ e $\exists \lim_{s \searrow t} f(s) \in \mathbb{R}$ si pone $\Delta f(t) := f(t) - f(t-)$

OSS: Se Y è una versione di X e $X \in \mathcal{Y}$ sono entrambe codeleg allora sono indistinguibili

dim: Basta prendere $\mathcal{Z}' = \mathcal{Z}_0 \cup \left(\bigcup_{\substack{q \in I \\ q \neq 0}} (X_q \neq Y_q) \right)$

insieme della def di codeleg per le v.a. $\rightarrow \mathcal{Z}_0 = \mathcal{Z}_0^X \cup \mathcal{Z}_0^Y$ insieme in cui $t \mapsto Y_t$ non è codeleg
insieme in cui $t \mapsto X_t$ non è codeleg

Se Y è versione di X allora \mathcal{Z}' ha probabilità $(P(\mathcal{Z}') = 0)$
Inoltre $\forall \omega \in \mathcal{Z}' \quad t \mapsto X_t(\omega) \quad \text{sono codeleg che coincidono}$
 $t \mapsto Y_t(\omega) \quad \text{su } \mathcal{Z} \cap I$
 \Rightarrow coincidono su tutto I

def: Una **FILTRAZIONE** è uno succ. $(\mathcal{F}_t)_{t \in I}$ t.c. $\mathcal{F}_t \subseteq \mathcal{F}$ e $\mathcal{F}_s \subseteq \mathcal{F}_t$ se $s \leq t$.

def: Diciamo che una **FILTRAZIONE** è **CONTINUA DA DESTRA** se

$$\mathcal{F}_t = \left(\bigcap_{h>0} \mathcal{F}_{t+h} \right) =: \mathcal{F}_{t+}$$

def: $(\mathcal{Z}, \mathcal{G}, P)$, $\mathcal{N} = \{ \text{insieme degli eventi a prob. nulla} \}$
 $= \{ A \in \mathcal{Z} \text{ t.c. } \inf_{\substack{B \in \mathcal{G} \\ B \supset A}} P(B) = 0 \}$

Oppure: $\forall A \in \mathcal{Z}$ poniamo $P^*(A) = \inf_{\substack{B \in \mathcal{G} \\ B \supset A}} P(B)$ (misura esterna)

$$\mathcal{N} = \{ A \in \mathcal{Z} \text{ t.c. } P^*(A) = 0 \}$$

ESERCIZIO: $A \in \mathcal{N}$ sse $\exists B \in \mathcal{G}$ t.c. $A \subset B$ e $P(B) = 0$ (es. di probabilità 0)

def: La **FILTRAZIONE** $(\mathcal{F}_t)_{t \in I}$ è **COMPLETA** se $\mathcal{N} \subset \mathcal{F}_t \quad \forall t \in I$

def: $(\mathcal{F}_t)_{t \in I}$ **VERIFICA** le **PROPRIETÀ USUALI** (U.C.) se è completa e continua da destra

def: $(X_t)_{t \in I}$ è un **PROCESSO ADATTATO** alla filtrazione $(\mathcal{F}_t)_{t \in I}$ se $\forall t \quad X_t \in \mathcal{F}_t$ -misurabile.

Dico che $(X_t)_{t \in I}$ è **PROGRESSIVAMENTE MISURABILE** se $\forall s$ l'applicazione $(t, \omega) \mapsto X_t(\omega)$ al variare di $t \in [0, s]$, $\omega \in \mathcal{Z}$ è misurabile su $[0, s] \otimes \mathcal{F}_s$.

Equivalentemente $X|_{[0, s] \times \mathcal{Z}}$ è $\mathcal{B}([0, s]) \otimes \mathcal{F}_s$ -misurabile

ESERCIZIO: Se $(\mathcal{F}_t)_{t \in I^+}$ verifica U.C. e X è codeleg e adattato allora è progressivamente misurabile

Per altra generale U: come si definisce un processo prevedibile?

PALENTESI

$$P \subset \mathcal{B}(\mathbb{R}^+) \otimes \mathcal{F}, \quad P = \sigma \{ (s, t] \times A \text{ con } A \in \mathcal{F}_s \}$$

P si chiama **σ -ALGEBRA PREVEDIBILE**. X è **PREVEDIBILE** se l'applicazione $(t, \omega) \mapsto X_t(\omega)$ è misurabile da P nei $\mathcal{B}(\mathbb{R})$.

def: X processo: $\mathbb{R} \times I \rightarrow \mathbb{R}$ dico che \mathcal{F}^X è la **FILTRAZIONE NATURALE AUMENTATA di X** se è la minima filtrazione che verifica U.C. e rende X adattato.

Vediamo come si costruisce \mathcal{G}^X .

Poniamo: $\mathcal{G}_t^0 = \sigma\{X_s : s \leq t\}$

$$\mathcal{N} = \{A \subset \mathcal{R} \text{ t.c. } \mathbb{P}^*(A) = 0\}$$

$$\mathcal{G}_t^0 = \sigma(\mathcal{G}_t^0 \cup \mathcal{N})$$

(non è continua da dx, quindi poniamo)

$$\mathcal{G}_t^X = \bigcap_{h>0} \mathcal{G}_{t+h}^0$$

(così questa è continua da dx)

ESEMPIO: $\mathcal{R} = [0, 1]$, $I = [0, 1]$

\mathbb{P} prob non banale

$$X_t(\omega) = \begin{cases} 0 & \text{se } t \leq 1/2 \\ (t-1/2) I_{\{1/2\}}(\omega) & t > 1/2 \end{cases}$$

$$X_t(0) \equiv 0, \quad X_t(1) = \begin{cases} 0 & t \leq 1/2 \\ t-1/2 & t > 1/2 \end{cases}$$

$$\mathcal{G}_t^{0,0} = \begin{cases} \{\emptyset, \mathcal{R}\} & t \leq 1/2 \\ \mathcal{P}(\mathcal{R}) & t > 1/2 \end{cases}$$

\Rightarrow NON è continua da dx \rightarrow bisogna "regolarizzarla"

In generale prendiamo $I = [0, T]$, X sia un processo.

$\omega \mapsto \{t \mapsto X_t(\omega)\}$ (fissato ω ho la sua traiettoria)

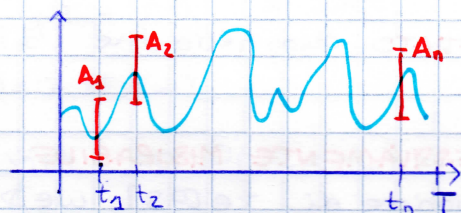
\Rightarrow lo posso vedere come applicazione: $\mathcal{R} \rightarrow \mathbb{R}^{[0,T]}$ = tutte le applicazioni da $[0,T] \rightarrow \mathbb{R}$

L'insieme delle applicazioni è infinitamente generato, e dobbiamo metterci sopra una σ -algebra

Su $\mathbb{R}^{[0,T]}$ posso prendere la σ -algebra:

$$\mathcal{S} = \sigma\{\omega \in \mathbb{R}^{[0,T]} \text{ t.c. } \omega(t_1) \in A_1, \dots, \omega(t_n) \in A_n\} \quad (\sigma\text{-alg dei cilindri})$$

ove $t_1 < \dots < t_n \in [0, T]$ e A_1, \dots, A_n aperti (o boreliani), $n \in \mathbb{N}$



OSS: Ogni processo è una v.a. misurabile $(\mathcal{R}, \mathcal{G}) \rightarrow (\mathbb{R}^{[0,T]}, \mathcal{S})$

dim: Infatti $\Gamma = \{\varphi: \varphi(t_1) \in A_1, \dots, \varphi(t_n) \in A_n\}$

$$\{X \in \Gamma\} = X^{-1}(\Gamma) = \{X_{t_1} \in A_1, \dots, X_{t_n} \in A_n\} \in \mathcal{G}$$

Se \mathcal{G} è completa e $(X_t)_{t \in I}$ ha traiettorie continue posso pensare X come v.a. $\mathcal{R} \rightarrow C([0, T])$ (che mi piace un po' di più)

PROP: $\mathcal{S}^c = \mathcal{B}(C([0, T]))$ ove $\mathcal{S}^c = \sigma\{\varphi \in C([0, T]) : \varphi(t_1) \in A_1, \dots, \varphi(t_n) \in A_n \text{ con } t_i \in [0, T], n \in \mathbb{N}, A_i \text{ aperti}\}$

dim: (per esercizio).

Prendiamo ora (X_t, Y_t) processi: $\mathcal{R} \times [0, T] \rightarrow \mathbb{R}$. X_0, Y_0 sono v.a.: $(\mathcal{R}, \mathcal{E}, \mathbb{P}) \rightarrow (\mathbb{R}^2, \mathcal{S}^{\otimes 2})$
Posso definire d_X e d_Y come probabilità su $(\mathbb{R}^{[0,T]}, \mathcal{S})$

OSS: $d_X = d_Y$ sse Y è una versione di X

dim: Se sono una versione dell'altro allora $\{X_t \in A_t\}$ e $\{Y_t \in A_t\}$ differiscono per un insieme di probabilità nulla.

$\{X_{t_1} \in A_1, \dots, X_{t_n} \in A_n\}$ e $\{Y_{t_1} \in A_1, \dots, Y_{t_n} \in A_n\}$ differiscono per un insieme di IP nulla.

Viceversa, se $IP(X_t \in A) = IP(Y_t \in A) \quad \forall A \in \mathcal{B}(\mathbb{R})$
allora $X_t = Y_t$ IP-q.c.

21
25/05/2012

$(\Omega, \mathcal{F}, (\mathcal{F}_t)_{t \in I}, P)$ con $I = [0, T] \text{ o } \mathbb{R}^+$

Supponiamo che $(\mathcal{F}_t)_{t \in I}$ verifici U.C.. $M_t: I \times \Omega \rightarrow \mathbb{R}$

def: $(M_t)_{t \in I}$ è **MARTINGALA** se:

- (1) M è adattata
- (2) $E(|M_t|) < +\infty \quad \forall t \in I$
- (3) $E(M_t | \mathcal{F}_s) = M_s \quad \forall t, s \in I$

allo stesso modo si definiscono super e sub martingola.

ESEMPIO: Se $(X_t)_{t \in I}$ verifica

- (1) X adattata
- (2) $E(|X_t|) < +\infty \quad \forall t \in I$
- (3) $X_t - X_s$ è indipendente da $\mathcal{F}_s \quad \forall t > s$
- (4) $E(X_t - X_s) = 0$

$\Rightarrow X$ è una martingola

Infatti:

$$E(X_t | \mathcal{F}_s) = E(X_t - X_s | \mathcal{F}_s) + X_s = X_s$$

$= 0$

per \mathcal{F}_s mis, per sottoporre la sp. cond.

ESEMPIO: $X_t = E(X | \mathcal{F}_t)$ con $X \in L^1$ è martingola.

OSS: Se $(M_t)_{t \in I}$ è una martingola, allora $X_t = |M_t|$ (o $X_t = \varphi(M_t)$ φ convessa) è una submartingola non negativa.

(Vogliono anche altre proprietà analoghe al discreto, ma non ce le dirà tutte, crede :))

TEO: (DISUGUAGLIANZA di DOOB) $(X_s)_{s \in I}$ submartingola non negativa, $I = [0, T]$ e processo a traiettoria cadeca

$$\Rightarrow IP(\sup_{s \in [0, T]} X_s \geq 1) \leq \frac{1}{\lambda} E(X_T) \quad (1)$$

$$E(\sup_{s \in [0, T]} X_s^p) \leq \frac{p}{p-1} E(X_T^p) \quad \text{con } \frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1 \quad p > 1 \quad (2)$$

dim: Possiamo:

$$D_n = \left\{ \frac{kT}{2^n} : k=0, \dots, 2^n \right\}, \quad D = \bigcup_n D_n$$

$$N_k^{(n)} = X_{\frac{kT}{2^n}} \quad Y_k^{(n)} = M_{\frac{kT}{2^n}}$$

• numeri diadici
se $T=1$
• sono un denso di $[0, T]$

è facile vedere che $(N_k^{(n)})_{k=0, \dots, 2^n}$ è una submartingola discreta relativamente a $(\mathcal{F}_k^{(n)})$

$$(1) \text{ So che } IP(\sup_{k=0, \dots, 2^n} N_k^{(n)} \geq 1) \leq \frac{1}{\lambda} E(N_{2^n}^{(n)})$$

Abbiamo che $\{ \sup_{k=0, \dots, 2^{n+1}} N_k^{(n+1)} \geq 1 \} \supseteq \{ \sup_{k=0, \dots, 2^n} N_k^{(n)} \geq 1 \}$ perché al crescere di n intrefisco i valori di k .

$$\Rightarrow IP(\bigcup_n \{ \sup_{k=0, \dots, 2^n} N_k^{(n)} \geq 1 \}) = \lim_{n \rightarrow \infty} IP(\{ \sup_{k=0, \dots, 2^n} N_k^{(n)} \geq 1 \}) \leq \frac{1}{\lambda} E(X_T)$$

$$IP(\sup_{t \in D} X_t \geq 1) \leq \frac{1}{\lambda} E(X_T) \quad \text{perché se } t \in D \exists n, k \text{ t.c. } X_t = N_k^{(n)}$$

Dato che D è denso in $[0, T]$ e X ha traiettorie cadlag

$$\Rightarrow \sup_{t \in D} X_t = \sup_{s \in [0, T]} X_s \quad \text{!!}$$

quindi continue almeno da destra

Allo stesso modo si dimostra (2) [per esercizio]

def: $\tau: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^+ \cup \{+\infty\}$ è un **TEMPO DI ARRESTO** rispetto a $(\mathcal{F}_t)_{t \in [0, +\infty]}$ (che suppongo verificare le U.C.) se $\forall t \geq 0$

$$\{\tau \leq t\} \in \mathcal{F}_t \quad (\text{o equiv se } \{\tau < t\} \in \mathcal{F}_t)$$

Esatto se si verificano le U.C. ! se no non è vero)

dim: (dell'equivalenza)

$$\{\tau \leq t\} = \bigcap_n \{\tau < t + 1/n\}$$

Quindi se $\{\tau < t + 1/n\} \in \mathcal{F}_{t+1/n}$ ho che $\{\tau \leq t\} \in \mathcal{F}_{t+1/n} \quad \forall n$
Ma per la continuità a dx della filtrazione

$$\bigcap_n \mathcal{F}_{t+1/n} = \mathcal{F}_t \Rightarrow \{\tau \leq t\} \in \mathcal{F}_t$$

$$\text{Viceversa, } \{\tau < t\} = \bigcup_n \{\tau \leq t - 1/n\}$$

$$\text{Quindi se } \{\tau < t\} \in \mathcal{F}_{t-1/n} \subset \mathcal{F}_t \Rightarrow \{\tau < t\} \in \mathcal{F}_t$$

valori in \mathbb{R}^+

PROP: $(X_t)_{t \in \mathbb{R}^+}$ processo adattato e cadlag. Sia A aperto (o A chiuso)

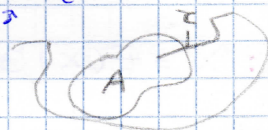
Sia $\tau = \inf\{t \geq 0 : X_t \in A\}$. Allora τ è tempo di arresto.

se A chiuso
 X deve essere
proc. continuo
(non solo cadlag)

[N.B. (\mathcal{F}_t) verifica le U.C. se no non è vero]

dim: Sia A aperto. "Usiamo" la def con $\{\tau < t\} \in \mathcal{F}_t$
↳ verificavamo due cose

$$\{\tau < t\} = \bigcup_{\substack{q \in \mathbb{Q} \\ q < t}} \{X_q \in A\} \in \mathcal{F}_t \quad \text{dc}$$



può succedere
questo

Sia ora A chiuso. $A_n = \{x : \text{dist}(x, A) < 1/n\} \Rightarrow A_n$ è aperto

Poniamo $\tau^n = \inf\{t : X_t \in A_n\}$.

τ^n è t.a. e inoltre $\tau^n \leq \tau$ e $\tau^n \leq \tau^m$ se $n \leq m$. (..)

LEMMA: $\tau^* = \sup_n \tau^n$, τ^* è tempo di arresto.

$$\text{dim: } \{\tau^* \leq t\} = \bigcap_n \{\tau^n \leq t\} \in \mathcal{F}_t \quad \text{perché } \tau^n \text{ t.a.}$$

(..) Quindi otteniamo $\tau^* = \sup_n \tau^n$ t.a. e so che $\tau^* \leq \tau$

$$X_{\tau^*} = \lim_{n \rightarrow \infty} X_{\tau^n} \quad \text{perché } X \text{ continuo}$$

Ma allora $X_{\tau^n} \in A_n \quad \forall n$ ma $A_m \subset A_n$ se $m \leq n$

$$\Rightarrow X_{\tau^n} \in A_n \quad \forall n \Rightarrow X_{\tau^*} \in A \Rightarrow \tau^* \geq \tau \Rightarrow \tau^* = \tau \text{ t.a.}$$

def: $(\mathcal{Q}, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ $(\mathcal{F}_t)_{t \in [0, +\infty]}$ che verifica U.C. τ tempo di arresto

$$\mathcal{G}_\tau = \{A \in \mathcal{F} : \forall t, A_n \cap \{\tau \leq t\} \in \mathcal{F}_t\}$$

PROPRIETÀ:

1. \mathcal{G}_τ è σ -algebra

2. se $\sigma \leq \tau \Rightarrow \mathcal{G}_\sigma \subseteq \mathcal{G}_\tau$

$$3. \mathcal{G}_{\tau+} = \bigcap_n \mathcal{G}_{\tau+1/n} = \mathcal{G}_\tau$$

4. X cadlag $\Rightarrow X_\tau \in \mathcal{G}_\tau$ misurabile

dim: (1 e 2 come caso discreto)

$$(3) A \in \mathcal{G}_{\tau+} \Rightarrow A \in \mathcal{G}_{\tau+\varepsilon} \quad \forall \varepsilon > 0$$

$$\Rightarrow A \cap \{\tau + \varepsilon \leq t\} \in \mathcal{G}_t \quad \forall t$$

$$A \cap \{\tau \leq t - \varepsilon\} \in \mathcal{G}_t \quad \forall t \Rightarrow A \cap \{\tau \leq t\} \in \mathcal{G}_{t+\varepsilon} \subset \mathcal{G}_{t+} \text{ per continuit  della filtr.} \quad \mathcal{G}_t \quad (\dots)$$

LEMMA: τ t.a. finito (ie $P(\tau = +\infty) = 0$). $\tau^n = \sum_{k=1}^{\infty} \frac{k+1}{2^n} \mathbb{I}_{[\frac{k}{2^n}, \frac{k+1}{2^n})} \Rightarrow \tau^n \searrow \tau$ ed   t.a.

dim: Osserviamo che $\tau^n \searrow \tau$ e che $\{\tau^n \leq t\} = \{\tau < \frac{k}{2^n}\}$ dove $\frac{k}{2^n}$   il max numero di questo tipo $< t$, se t   intero, altrimenti se $t = \frac{k}{2^n}$ $\{\tau^n \leq t\} = \{\tau < t\} \Rightarrow \mathcal{G}_t$ $\in \mathcal{G}_t$ ok

(-) (4) Abbiamo che X   adattato e cadlag e $P(\tau < +\infty) = 1$ (ie τ   t.a. finito)

Prendo $\tau^n \searrow \tau$ come nel lemma. X_{τ^n}   \mathcal{G}_{τ^n} -misurabile (perch  sono nel caso discreto)

Inoltre so che $X_{\tau^n} \rightarrow X_\tau$ perch  X ha traiettorie cadlag.

Abbiamo anche che se $n \leq m$ allora $\mathcal{G}_{\tau^n} \subseteq \mathcal{G}_{\tau^m}$ (perch  $\tau^m \leq \tau^n$)

$\Rightarrow X_\tau$   \mathcal{G}_{τ^n} -misurabile ($\forall n$)

Osserviamo anche che $\tau^n \leq \tau + \frac{1}{2^n} \Rightarrow X_\tau$   $\mathcal{G}_{\tau + \frac{1}{2^n}}$ -misur. $\forall n$

$\Rightarrow X_\tau$   $\mathcal{G}_{\tau+}$ -mis $\Rightarrow \mathcal{G}_\tau$ -mis perch  $\mathcal{G}_{\tau+} = \mathcal{G}_\tau$

TEO: (ARRESTO OPZIONALE) $(M_t)_{t \geq 0}$ ^{super} submartingola con traiettorie cadlag e $\sup_t (E(M_t^p)) < +\infty$ per qualche p . τ t.a. finito.

$$\Rightarrow E(M_\tau) \leq E(M_0)$$

dim. Dalla dis L^p di Doob, abbiamo $M_t^* = \sup_{s \leq t} M_s$

$$\Rightarrow E((M_t^*)^p) < +\infty$$

• Supponiamo che $\tau \leq T$.

Allora possiamo prendere $N_k^{(n)} = M_{\frac{kT}{2^n}}$ $\mathcal{G}_k^{(n)} = \mathcal{G}_{\frac{kT}{2^n}}$ τ^n come lemma

$N^{(n)}$   submart relativa a $\mathcal{G}_k^{(n)}$

$$\Rightarrow E(N_{\tau^n}^{(n)}) \leq E(N_0^{(n)}) = E(M_0)$$

$$\uparrow$$

$$E(M_{\tau^n}) \Rightarrow E(M_{\tau^n}) \leq E(M_0) \quad (**)$$

$M_{\tau^n} \rightarrow M_\tau$ IP-q.c. e* inoltre $M_{\tau^n} \leq M_\tau^*$

$$\Rightarrow M_{\tau^n} \rightarrow M_\tau \text{ in } L^1$$

Passo al limite della relazione (**) e otteniamo l'tesi

• Voglio non supporre pi  che $\tau \leq T$

$M_{\tau \wedge k} \leq 1 + \sup_{t \leq k} M_t$. Ma allora $M_{\tau \wedge k} \xrightarrow{k \rightarrow \infty} M_\tau$ IP-q.c. ed   U.I. ^{perch  $\tau < +\infty$}

$$\Rightarrow M_{\tau \wedge k} \xrightarrow{k \rightarrow \infty} M_\tau \text{ in } L^1 \text{ e } E(M_{\tau \wedge k}) \leq E(M_0)$$

TEO: (ESISTENZA VERSIONE REGOLARE) $(M_t)_{t \geq 0}$ martingola rispetto a $(\mathcal{F}_t)_{t \geq 0}$ che soddisfa le v.c. Allora $\exists (\tilde{M}_t)_{t \geq 0}$ versione di $(M_t)_{t \geq 0}$ tale che $(\tilde{M}_t)_{t \geq 0}$ sia cadlag

MOTO BROWNIANO

22
30/05/2012

è il più importante processo stocastico (a tempo continuo)

def: **LEGGE NORMALE** su \mathbb{R} : dati $\mu \in \mathbb{R}$, $\sigma^2 \in (0, +\infty)$ e la probabilità assolutamente continua con densità

$$f(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}}$$

una v.a. X si dice **NORMALE** $X \sim N(\mu, \sigma^2)$ se lo è la sua legge
 $X \in L^2 \forall \rho$ $E(X) = \mu$, $\text{Var}(X) = \sigma^2$

la FUNZIONE CARATTERISTICA $\phi_X(\theta) = E[e^{i\theta X}] = e^{i\theta\mu - \frac{1}{2}\sigma^2\theta^2}$ $\theta \in \mathbb{R}$

def: se $\sigma^2 = 0$ definiremo $N(\mu, 0) = \delta_\mu$ (δ di Dirac)
cioè se ha una v.a. $\sim N(\mu, 0)$ allora questo è $= \mu$ q.c.

OSS: le formule per $E(X)$, $\text{Var}(X)$ e $\phi_X(\theta)$ valgono per $\sigma^2 = 0$

PROPRIETÀ

- $X \sim N(\mu, \sigma^2)$ $Y = aX + b \sim N(a\mu + b, a^2\sigma^2)$
- $X_1 \sim N(\mu_1, \sigma_1^2), \dots, X_n \sim N(\mu_n, \sigma_n^2)$ v.a. indipendenti. Allora $\forall a_1, \dots, a_n$
 $a_1 X_1 + \dots + a_n X_n$ è normale

def: **NORMALE MULTIVARIATE**: Sia $X = (X_1, \dots, X_d)$ vettore aleatorio d-dim
 X si dice **NORMALE** se ogni combinazione lineare delle sue componenti è una v.a. reale normale, cioè

$$\langle u, X \rangle = u_1 X_1 + \dots + u_d X_d \text{ è normale } \forall u \in \mathbb{R}^d$$

In particolare abbiamo che X_i è normale $\forall i$. Definiamo
 $\mu := (\mu_1, \dots, \mu_d) = (E(X_1), \dots, E(X_d)) = E(X)$

$$K_{ij} := \text{Cov}(X_i, X_j) \text{ (ben def perché se } X \sim N) \quad K \in M^{d \times d}(\mathbb{R})$$

allora possiamo definire la **FUNZIONE CARATTERISTICA**

è v.a. reale normale $N(\langle \theta, \mu \rangle, \langle \theta, K \theta \rangle)$
e sostituiamo nella formula sopra $\theta \rightarrow \theta$
 $X \rightarrow N(\mu)$
 $\phi_X(\theta) = E(e^{i\langle \theta, X \rangle}) \stackrel{N(\langle \theta, \mu \rangle, \langle \theta, K \theta \rangle)}{=} e^{i\langle \theta, \mu \rangle - \frac{1}{2}\langle \theta, K \theta \rangle}$

Scriveremo $X \sim N(\mu, K)$ ove $\mu \in \mathbb{R}^d$ e $K \in M^{d \times d}(\mathbb{R})$.

PROP: $\forall \mu \in \mathbb{R}^d, \forall K \in M^{d \times d}(\mathbb{R})$ simmetrica e semidefinita positiva allora
 $\exists X \sim N(\mu, K)$

OSS: Se $\mu = 0$ e $K = \text{Id}$ allora $N(0, \text{Id})$ è detta **LEGGE NORMALE STANDARD** se

se Z_1, \dots, Z_d sono v.a. $N(0, 1)$ su \mathbb{R} , indipendenti, allora
 $Z = (Z_1, \dots, Z_d) \sim N(0, \text{Id})$ in \mathbb{R}^d .

OSS: Dato K simmetrica e semidefinita positiva $\Rightarrow \exists v_1, \dots, v_d$ base ortonormale di \mathbb{R}^d , $\exists \lambda_1, \dots, \lambda_d \geq 0$ t.c. $K v_i = \lambda_i v_i$ (i.e. è diagonalizzabile)

def: Definiamo \sqrt{K} in modo che $\sqrt{K} v_i = \sqrt{\lambda_i} v_i$ ovvero, \sqrt{K} ha gli stessi autovettori e gli autovalori sono radice

OSS: $(\sqrt{K})^2 = \sqrt{K} \cdot \sqrt{K} = K$ ^{prod matrice}, e \sqrt{K} è simmetrica (se K sim, ≥ 0 , altrimenti no) ^{def}

Allora se $Z = (Z_1, \dots, Z_d) \sim \mathcal{N}(0, Id)$ definendo $X = \sqrt{K} Z + \mu$ si ha che $X \sim \mathcal{N}(\mu, K)$

def: Dato v.a. X_1, \dots, X_d esse si dicono **CONGIUNTAMENTE NORMALI** se il vettore (X_1, \dots, X_d) è normale.

TEO: Se X_1, \dots, X_d sono congiuntamente normali, esse sono indipendenti se e solo se sono scorrelate, cioè $Cov(X_i, X_j) = 0 \quad \forall i \neq j$

TEO: Sia $\{X^{(n)}\}_{n \in \mathbb{N}}$ v.a. normali su \mathbb{R}^d (i.e. $X^{(n)} = (X_1^{(n)}, \dots, X_d^{(n)}) \sim \mathcal{N}(\mu^{(n)}, K^{(n)})$) supponiamo che $X^{(n)} \xrightarrow{d} Y$ (conv. in legge) allora $Y \sim \mathcal{N}(\mu, K)$ e inoltre: $\mu = \lim_{n \rightarrow \infty} \mu^{(n)}$ e $K = \lim_{n \rightarrow \infty} K^{(n)}$ ^{tr}

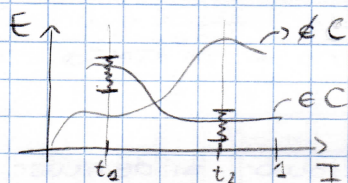
OSS: Lo stesso vale se la convergenza in distribuzione (legge) è rimpiazzata da $\xrightarrow{a.s.}$, $\xrightarrow{prob.}$, $\xrightarrow{L^p}$.

def: Si dice **PROCESSO** una famiglia di v.a. $X = \{X_t\}_{t \in I}$, tutte definite nello stesso spazio e tutti i valori nello stesso spazio misurabile (E, \mathcal{E})

I è arbitrario ma tipicamente $I \subseteq \mathbb{R}$
 (E, \mathcal{E}) " " " " $(\mathbb{R}^d, \mathcal{B}(\mathbb{R}^d))$

def: Si dice **SPAZIO DELLE TRANSIZIONI** lo spazio prodotto (E^I, \mathcal{E}^I) dove $E^I := \{X = (X_t)_{t \in I} \text{ ovvero } X: I \rightarrow E\}$

$\mathcal{E}^I := \sigma(\mathcal{C})$ ove $\mathcal{C} = \{C \subseteq E^I \text{ t.c. } C = \{X \in E^I : X_{t_1} \in A_1, \dots, X_{t_n} \in A_n\} \text{ n.e.N; } t_1, \dots, t_n \in I; A_1, \dots, A_n \in \mathcal{E}\}$



def: **PROIEZIONI**: \forall se I , $\pi_s: E^I \rightarrow E$
 $X = (X_t)_{t \in I} \mapsto \pi_s(X) = X_s$

OSS: $\mathcal{C} = \{\pi_{t_1} \in A_1, \dots, \pi_{t_n} \in A_n\}$
 e quindi possiamo definire \mathcal{E}^I equivalentemente come la più piccola σ -algebra che rende misurabili tutte le proiezioni
 $\mathcal{E}^I = \sigma(\{\pi_t\}_{t \in I})$

OSS: Un processo stocastico $X = \{X_t\}_{t \in I}$ def su $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ o valori in (E, \mathcal{E}) può essere visto come un'unica v.a. $X: (\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P}) \rightarrow (E^I, \mathcal{E}^I)$

Oss che l'applicazione X (che ovviamente esiste) è misurabile grazie allo def di \mathcal{E}^I . Infatti:

Per crit. gen. basta considerare $C \in \mathcal{C} \Rightarrow X^{-1}(C) = \{\omega \in \Omega : X(\omega) \in C\} = \{\omega \in \Omega : X_{t_1}(\omega) \in A_1, \dots, X_{t_n}(\omega) \in A_n\}$
 $= \{X_{t_1} \in A_1 \cap \dots \cap X_{t_n} \in A_n\}$
 A finita di cose in \mathcal{A} sta in \mathcal{A} \leftarrow \mathcal{A} \mathcal{A}

def: Si dice **LEGGE del PROCESSO** $X = \{X_t\}_{t \in I}$ la legge della $X: (\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P}) \rightarrow (E^I, \mathcal{E}^I)$ e si indica con μ_X .

OSS: μ_X è una probabilità su (E^I, \mathcal{E}^I)

def: Sia X un processo def su $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ a valori in (E, \mathcal{E}) . Si dicono **LEGGI FINITO DIMENSIONALI** la famiglia delle leggi dei vettori $(X_{t_1}, \dots, X_{t_n})$ al variare di $n \in \mathbb{N}$ e $t_1, \dots, t_n \in I$.

Qualunque $\mu_{t_1, \dots, t_n}^{(n)} = \text{legge di } (X_{t_1}, \dots, X_{t_n})$ (legge di un vettore aleatorio)

questa è una probabilità su (E^n, \mathcal{E}^n)

PROP: la legge di un processo X è identificata dalle leggi finito dimensionali

dim: μ_X è una probabilità su (E^I, \mathcal{E}^I) .

\Rightarrow Essa è identificata dai valori che assume su una base di \mathcal{E}^I , per esempio gli insiemi cilindrici \mathcal{C} .

Prendo $C \in \mathcal{C}$.

$$\begin{aligned}\mu_X(C) &= \mathbb{P}(X \in C) = \mathbb{P}(X_{t_1} \in A_1, \dots, X_{t_n} \in A_n) \\ &= \mathbb{P}((X_{t_1}, \dots, X_{t_n}) \in A_1 \times \dots \times A_n) = \mu_{t_1, \dots, t_n}^{(n)}(A_1 \times \dots \times A_n)\end{aligned}$$

def: Un processo (stoc.) reale $X = \{X_t\}_{t \in I}$ I qualunque, si dice **PROCESSO GAUSSIANO** se $\forall n \in \mathbb{N}$, $\forall t_1, \dots, t_n \in I$ il vettore $(X_{t_1}, \dots, X_{t_n})$ è normale s.e. (equivol. se ogni comb. lin. finita delle X_t è una v.a. reale normale.)

OSS: Se $I = \{1, \dots, n\}$ un processo gaussiano è esattamente cosa di un vettore normale.

Dato $X = \{X_t\}_{t \in I}$ un processo gaussiano si definiscono le funzioni media e covarianza:

$$\begin{aligned}\mu(t) &= \mathbb{E}(X_t) & \mu: I &\rightarrow \mathbb{R} \\ K(s, t) &= \text{Cov}(X_s, X_t) & K: I \times I &\rightarrow \mathbb{R}\end{aligned}$$

OSS: le leggi finito dimensionali di un processo gaussiano $X = \{X_t\}_{t \in I}$ sono determinate da media e covarianza.

dim: $\forall n, t_1, \dots, t_n$ $(X_{t_1}, \dots, X_{t_n})$ è normale su \mathbb{R}^n

\Rightarrow la sua legge è identificata da:

- vettore media $(\mathbb{E}(X_{t_1}), \dots, \mathbb{E}(X_{t_n})) = (\mu(t_1), \dots, \mu(t_n))$
- matrice cov. $\text{Cov}(X_{t_i}, X_{t_j}) = K(t_i, t_j)$

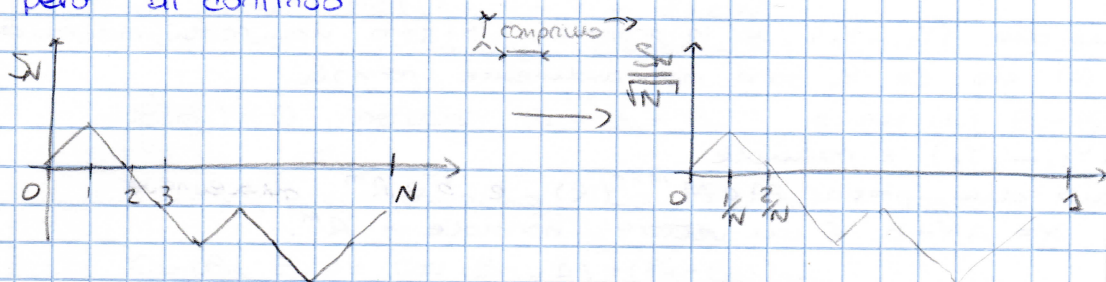
def: Siano X_1, \dots, X_n v.a. iid $\mathbb{E}(X_i) = 0$, $\text{Var}(X_i) = 1$ e $\mathbb{P}(X_i = \pm 1) = 1/2$ la **PASSEGGIATA ALEATORIA** è il processo $\{S_n\}_{n \in \mathbb{N}}$. $S_0 = 0$, $S_n = X_1 + \dots + X_n$

Sempre una cosa banale ma non lo è, per esempio chiediamoci $S_N \approx ?$

Calcoliamo, fissato $\varepsilon (= 1/10)$ $\mathbb{P}(\varepsilon a_N \leq |S_N| \leq \frac{1}{\varepsilon} a_N) \geq \frac{1}{2}$
vogliamo trovare a_N deterministica t.c. \rightarrow con $N \gg 1$

$a_N = \sqrt{N}$, $\frac{S_N}{\sqrt{N}} \xrightarrow{d} N(0, 1)$ e dunque $\mathbb{P}(a < \frac{S_N}{\sqrt{N}} < b) \rightarrow \mathbb{P}(a < |Z| < b)$
a piccoli, b grande

Qualitativamente ora vogliamo passare a qualcosa di analogo però di continuo



def: Si dice **MOTO BROWNIANO** qualunque processo stocastico reale $B = \{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$ tale che:

- $B_0 = 0$ q.c.
- $\forall k \geq 2, \forall t_0 < t_1 < \dots < t_k < \infty$ le v.a. $\{B_{t_i} - B_{t_{i-1}}\}_{i=1, \dots, k}$ sono indipendenti (PROPRIETÀ DI INCREMENTI INDIPENDENTI)
- $\forall s < t$ la legge di $B_t - B_s$ dipende solo da $t-s$ (INCREMENTI STAZIONARI) (e questo è stato discusso in precedenza)
- Più precisamente chiediamo che $B_t - B_s \sim N(0, t-s)$
- q.c. le traiettorie $t \mapsto B_t$ sono continue

TEO: Se il processo soddisfa la condizione (c) richiedendo solo gli incrementi stazionari ma non gaussiani, allora il processo $\{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$ così ottenuto è dato da:

$$B_t = aB_t + ct \quad a, c \in \mathbb{R}; B \text{ moto browniano.}$$

Quindi praticamente anche se non chiediamo la legge normale per il salto fuori lo stesso! (in pratica viene fuori da LIMITE CENTRALE, credo)

OSS: $(\mathbb{R}, d, \mathbb{P})$ scriviamo esplicitamente (d)

$\exists \mathbb{R}_0 \in \mathcal{A}$ con $\mathbb{P}(\mathbb{R}_0) = 0 \quad \forall \omega \notin \mathbb{R}_0$ la funzione $t \mapsto B_t(\omega)$ è continua (cioè chiediamo che fissato ω la funzione sia continua in t , per q.c. ω)

In pratica uno vorrebbe scrivere $C \subseteq \mathbb{R}^{[0, \infty)}$

" $\{f: [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R} \text{ continua}\}$

e chiedere $\mathbb{P}(B \in C) = 1$ NA! $C \notin (\mathcal{B}(\mathbb{R}))^{[0, \infty)}$

dunque dobbiamo chiedere che $\{B \in C\} \supseteq \mathbb{R}_0^c$ con $\mathbb{P}(\mathbb{R}_0) = 0$ (\mathbb{R}_0 microbie!)

TEO: (WIENER - 1923) Il moto Browniano esiste.

PROP: Dato un M.B. $\{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$, $\forall k \in \mathbb{N}$, $0 \leq t_1 < t_2 < \dots < t_k < \infty$ il vettore $(B_{t_1}, \dots, B_{t_k})$ è normale. (OSS che \Rightarrow è un proc. GAUSSIANO)
Tale vettore è OSS. continuo $\Leftrightarrow t_1 > 0$, nel qual caso la sua densità è data da:

$$f_{t_1, \dots, t_k}^{(k)}(x_1, \dots, x_k) = \frac{\exp\left\{-\frac{1}{2} \sum_{i=1}^k \frac{(x_i - x_{i-1})^2}{t_i - t_{i-1}}\right\}}{(2\pi)^{k/2} \sqrt{t_1(t_2 - t_1) \dots (t_k - t_{k-1})}} \quad [x_0 = 0]$$

CORO: La def. di M.B. ne identifica la legge finito dimensionale detta $\mu_{t_1, \dots, t_k}^{(k)} =$ legge di $(B_{t_1}, \dots, B_{t_k})$. Si ha

$$\mu_{t_1, \dots, t_k}^{(k)}(dx_1, \dots, dx_k) = \begin{cases} f_{t_1, \dots, t_k}^{(k)}(x_1, \dots, x_k) dx_1 \dots dx_k & \text{se } t_1 > 0 \\ \delta_0(dx_1) f_{t_2, \dots, t_k}^{(k)}(x_2, \dots, x_k) dx_2 \dots dx_k & \text{se } t_1 = 0 \end{cases}$$

Quindi è determinato univocamente la legge del M.B. su $(\mathbb{R}^{[0, \infty)}, \mathcal{B}(\mathbb{R})^{[0, \infty)})$

dim: (\Rightarrow) Dobbiamo mostrare che $(B_{t_1}, \dots, B_{t_n})$ è normale + scelto di istanti $0 \leq t_1 < \dots < t_n$ e $n \in \mathbb{N}$.

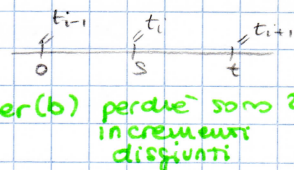
GIÀ FATO! (nella dim. precedente)

$$E(B_t) = 0 \quad \text{perché } B_t = B_t - B_0 \quad \text{e per (c)} \quad B_t - B_0 \sim N(0, t-0)$$

Adesso calcoliamo $\text{Cov}(B_s, B_t)$ (tanto è simmetrica)

$$\begin{aligned} \text{Cov}(B_s, B_t) &= \text{Cov}(B_s, B_s + (B_t - B_s)) \\ &= \text{Cov}(B_s, B_s) + \text{Cov}(B_s, B_t - B_s) \\ &= \text{Var}(B_s) + \underbrace{\text{Cov}(B_s - B_0, B_t - B_s)}_{=0 \text{ per (b) perché sono 2 incrementi disgiunti}} \\ &= \text{Var}(B_s - B_0) = s = \min(s, t) \end{aligned}$$

\downarrow
(c) $B_s - B_0 \sim N(0, s)$



(\Leftarrow) (a) Dobbiamo mostrare che $B_0 = 0$ q.c.

$$E(B_0) = 0 \quad \text{per hp}$$

$$\text{Var}(B_0) = \text{Cov}(B_0, B_0) = \min(0, 0) = 0$$

in realtà non serve nemmeno *

\leftarrow (Sappiamo che $B_0 \sim N$ e dunque) $B_0 = 0$ q.c.

$$\begin{aligned} \text{perché } \text{Var}(B_0) &= E((B_0 - E(B_0))^2) \\ &= E(B_0^2) \\ &= 0 \end{aligned}$$

(c) $B_t - B_s$ è normale perché (B_t, B_s) sono congiuntamente normali perché componenti di un processo gaussiano. Le $B_t - B_s$ è comp. lin.

$$E(B_t - B_s) = E(B_t) - E(B_s) = 0 - 0 = 0$$

$$\begin{aligned} \text{Var}(B_t - B_s) &= \text{Cov}(B_t - B_s, B_t - B_s) = \text{Cov}(B_t, B_t) + \text{Cov}(B_s, B_s) - 2\text{Cov}(B_s, B_t) \\ &= t + s - 2s = t - s \end{aligned}$$

$s \leq t$ vero = per simmetria

(b) Le v.c. $B_{t_1}, B_{t_2} - B_{t_1}, \dots, B_{t_n} - B_{t_{n-1}}$ sono congiuntamente normali perché ogni comb. lineare di tali variabili è una comb. lineare di $B_{t_1}, B_{t_2}, \dots, B_{t_n}$ che sono componenti di un processo gaussiano e quindi è normale.

Per l'indipendenza basta mostrare che sono scorrelate.

Sia $i < j$ e calcoliamo $\text{Cov}(B_{t_i} - B_{t_{i-1}}, B_{t_j} - B_{t_{j-1}})$

$$\begin{aligned} \text{Cov}(B_{t_i} - B_{t_{i-1}}, B_{t_j} - B_{t_{j-1}}) &= (\dots) = t_i \wedge t_j + t_{i-1} \wedge t_{j-1} - t_{i-1} \wedge t_j - t_i \wedge t_{j-1} \\ i < j \Rightarrow t_i < t_j \quad \text{e } t_i < t_{j-1} &= t_i + t_{i-1} - t_{i-1} - t_i = 0 \end{aligned}$$

OSS: Abbiamo visto che (a), (b) e (c) determinano le leggi finite dimensionali del moto Browniano (viceversa, (a), (b) e (c) sono proprietà delle leggi finite dimensionali, cioè possono essere verificate conoscendo le leggi di B_{t_1}, \dots, B_{t_n}).

È naturale chiedersi, se (a), (b), (c) sono soddisfatte, lo è anche (d)? La risposta è NO.

Sia $(\mathbb{R}^{[0, \infty)}, B(\mathbb{R}^{[0, \infty)})$ sp. delle traiettorie. Se B soddisfa (a), (b), (c) è ben determinata la legge μ_B di B su $(\mathbb{R}^{[0, \infty)}, B(\mathbb{R}^{[0, \infty)})$

$$\mu_B(A) = P(B \in A) \quad \forall A \in \mathbb{R}^{[0, \infty)} \quad \text{dove sia } B(\mathbb{R}^{[0, \infty)}) \text{ - misurabile}$$

Sia $A \rightarrow C = \{f \in \mathbb{R}^{[0, \infty)}, f \text{ continua}\} \subseteq \mathbb{R}^{[0, \infty)}$

Basta verificare se $\mu_B(C) = P(B \in C) = 1$ oppure no. C'è $B(\mathbb{R}^{[0, \infty)})$ e quindi $\mu_B(C)$ non è def.

dim: Dimostriamo che C non è misurabile ($\notin \mathcal{B}(\mathbb{R})^{[0,\infty)}$)

Sia $B = \{B_t\}_{t \in [0,\infty)}$ un moto Browniano (i.e. soddisfa (a), (b), (c), (d))

N.B. - Assumo che \exists un M.B.

per assurdo: Se $C \in \mathcal{B}(\mathbb{R})^{[0,\infty)}$, $\mu_B(C)$ sarebbe ben definito, e per (d) vorrebbe 1.

$$\mu_B(C) = P(B \in C) = 1 \quad (d)$$

Definiamo un nuovo processo:

$$\{Y_t(\omega)\}_{t \in [0,\infty)} \quad Y_t(\omega) = 1_{\{B_t(\omega) + t \in \mathbb{Q}\}} = 1_{\{t \in \mathbb{Q} + B_t(\omega)\}}$$

Quindi se per ω fissato guardo le traiettorie al variare di t queste formano scatti, tipo $t \in \mathbb{Q}$ di dischetti

$$\forall t \text{ fissato } P(Y_t = 0) = P(B_t + t \in \mathbb{Q}) = P(B_t \in \mathbb{Q} - t) = 1$$

$$1 - P(B_t \in \mathbb{Q} - t)$$

numeri e assolutam. continua $\Rightarrow P(\cdot \in \cdot) = 0$

$$\forall t_1 < \dots < t_n \quad P(Y_{t_1} = 0, \dots, Y_{t_n} = 0) = 1$$

Y_t è una versione del processo nullo! Ma ha traiettorie discontinue ($\forall \omega$ fissato). (\Rightarrow tutte le sue traiettorie sono disc.)

Definiamo ora $B' = \{B'_t\}_{t \in [0,\infty)}$

$$B'_t(\omega) = B_t(\omega) + Y_t(\omega)$$

FATTO: B' soddisfa (a), (b), (c) perché $\forall t_1 < t_2 < \dots < t_n$

$$P(B_{t_1} = B'_{t_1}, \dots, B_{t_n} = B'_{t_n})$$

$$= P(Y_{t_1} = 0, \dots, Y_{t_n} = 0) = 1$$

Quindi $(B'_{t_1}, \dots, B'_{t_n})$ ha la stessa legge di $(B_{t_1}, \dots, B_{t_n})$

$\Rightarrow B'$ soddisfa (a), (b), (c)

Tuttavia B' non soddisfa (d) perché $\forall \omega \in \Omega \quad t \mapsto B'_t(\omega) = B_t(\omega) + Y_t(\omega)$ è discontinua in ogni pt (perché somma di continua + disc. in ogni pt)

\Rightarrow la legge $\mu_{B'}$ di B' su $(\mathbb{R}^{[0,\infty)}, \mathcal{B}(\mathbb{R})^{[0,\infty)})$ coincide con μ_B perché è determinata dalle leggi finito dimensionali.

$$\mu_B = \mu_{B'} \rightarrow \mu_{B'}(C) = \mu_B(C) = 1$$

$$\text{Ma } \mu_{B'}(C) = P(B' \in C) = P(B' \text{ sia continua}) = P(\emptyset) = 0$$

OSS: Senza usare il M.B. poteva fare la dimostrazione usando $\{Y_t\}$ e il processo nullo (per dimostrare che C non è misurabile)

OSS: Ci piacerebbe studiare, per un processo reale $B = \{B_t\}_{t \in [0,\infty)}$

$$\bullet M(\omega) = \sup_{t \in [0,1] \cap \mathbb{Q}} |B_t(\omega)|$$

$$\bullet A(\omega) = \int_0^1 B_t(\omega) dt \rightarrow \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{i=0}^{N-1} B_{t_i}(\omega) \cdot \frac{1}{N}$$

$$\bullet T(\omega) = \inf \{t \in (0, \infty) : B_t(\omega) = 0\} \xrightarrow{\text{cedo}} \inf \{t \in (0, \infty) \cap \mathbb{Q} : B_t(\omega) \leq \varepsilon \forall \varepsilon > 0\}$$

In generale, niente ci garantisce che queste siano funzioni misurabili di Ω (ossia v.a.) perché sono funzioni di una quantità più che numerabile di v.a. Tuttavia se so che $t \mapsto B_t(\omega)$ è continua le quantità $M(\omega), A(\omega), T(\omega)$ possono essere riscritte in funzione di una quantità numerabile di $B_t(\omega)$ (perché posso restringere a $t \in [0,1] \cap \mathbb{Q}$)

PROP: Se $\{B_t\}_{t \geq 0}$ è un moto Browniano, anche i seguenti processi X_t lo sono:

- | | | |
|----------------------------|--|----------------------|
| (a) RIFLESSIONE SPAZIALE | $X_t := -B_t$ | LIBANTIAMO |
| (b) TRASLAZIONE TEMPORALE | $X_t := B_{t+t_0} - B_{t_0} \quad \forall t_0 \geq 0$ fissato | PARTIAMO da t_0 |
| (c) RIFLESSIONE TEMPORALE | $X_t := B_{t_0-t} - B_{t_0} \quad \forall t_0 \geq 0$ fissato $t \in [0, t_0]$ | GUARDIAMO AL CONGRUO |
| (d) RISCALAMENTO DIFFUSIVO | $X_t := \sqrt{c} B_{ct} \quad \forall c > 0$ fissato | (TRASF. FRATTALE) |
| (e) INVERSIONE TEMPORALE | $X_t := t \cdot B_{1/t}, \quad X_0 = 0$ | (accelleriamo tempo) |

dim: (Si dimostra usando che è un processo gaussiano.)

Basta mostrare che X è processo gaussiano con la giusta media e cov. e con traiettorie continue.

(e) X è processo gaussiano? Sì.

Ogni combinazione lineare finita di componenti di X è una comb. lin. finita di comp. di B , dunque è una v.c. reale normale perché B è processo gaussiano.

$$E(X_t) = t E(B_{1/t}) = 0 \quad \text{perché } B_{1/t} \sim N(0, 1/t)$$

$$\text{Cov}(X_s, X_t) = \text{Cov}(s B_{1/s}, t B_{1/t}) = st \text{Cov}(B_{1/s}, B_{1/t}) = st \min(1/s, 1/t) =$$

$$st \quad \text{se } s < t \Rightarrow s > 1/t$$

$$= st \frac{1}{t} = s = \min(s, t)$$

$$t \mapsto X_t(\omega) = \begin{cases} 0 & \text{se } t=0 \\ t B_{1/t}(\omega) & \text{se } t>0 \end{cases} \quad \forall \omega \in \Omega: (B_t)_{t \geq 0} : (\Omega, \mathcal{F}, P) \rightarrow \mathbb{R}$$

Per definizione di M.B. $\exists A \in \mathcal{A}, P(A)=1$ t.c. $\forall \omega \in A$
 $s \mapsto B_s(\omega)$ è f.c. continua

$\Rightarrow \forall \omega \in A$, la traiettoria $t \mapsto X_t(\omega)$ è continua in $(0, \infty)$
 (perché comp. di f.c. continue)

Resta da mostrare che $t \mapsto X_t(\omega)$ è continua in $t=0$ per qd ω (è un insieme di $P=1$)

$$\text{Sia } D = \{\omega \in \Omega \mid \lim_{\substack{t \downarrow 0 \\ t \in \mathbb{Q}}} X_t(\omega) = X_0(\omega) = 0\}$$

Assumiamo che $P(D)=1$ (ovvero che converge a zero lungo i razionali \mathbb{Q}) allora questo basta! Infatti:

$P(A \cap D) = 1$, perché $P(A)=P(D)=1$. Fissiamo $\omega \in A \cap D$ e poniamo $f(t) = X_t(\omega)$. Allora

- (A) f è continua in $(0, \infty)$
 (B) $f(t) \rightarrow f(0)$ per $t \downarrow 0$ con $t \in \mathbb{Q}$
- $$\left. \begin{matrix} (A) \\ (B) \end{matrix} \right\} \Rightarrow \lim_{t \downarrow 0} f(t) = f(0)$$

Mostriamo (A). Abbiamo che per (B) $\forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 : |f(t) - f(0)| \leq \varepsilon \quad \forall t \in (0, \delta) \cap \mathbb{Q}$.

Ma se $t \in (0, \delta)$ ma $t \notin \mathbb{Q}$ $\exists t_n \in \mathbb{Q}$ t.c. $t_n \rightarrow t$ (densità)

$$\text{Ma quindi } |f(t) - f(0)| \stackrel{\text{per (A)}}{=} \lim_{n \rightarrow \infty} |f(t_n) - f(0)| \leq \varepsilon \quad \forall n$$

E quindi abbiamo mostrato che $\forall t \in (0, \delta) \quad |f(t) - f(0)| \leq \varepsilon$
 e quindi che $\lim_{t \downarrow 0} f(t) = f(0)$ \square

Dobbiamo quindi dimostrare che $P(D)=1$.

Sia $G \subseteq \mathbb{R}^{[0, \infty)}$ def da $G := \{X = \{X_t\}_{t \in [0, \infty)} : \lim_{t \downarrow 0, t \in \mathbb{Q}} X_t = X_0\}$

Allora $G \in \mathcal{B}(\mathbb{R}^{[0, \infty)})$! Infatti

$$X_t = \pi_t(X) \quad \text{con} \quad \pi_t: \mathbb{R}^{[0, \infty)} \rightarrow \mathbb{R} \\ x \mapsto \pi_t(x) = x_t$$

π_t è misurabile $\forall t$

Possiamo scrivere $G := \{X \in \mathbb{R}^{[0, \infty)} : \underbrace{\lim_{t \downarrow 0, t \in \mathbb{Q}} \pi_t(X)}_{\Gamma: \mathbb{R}^{[0, \infty)} \rightarrow \mathbb{R}} = 0\}$

$$= \pi^{-1}(\{0\}) \quad \text{per essere precisi } \Gamma \text{ è}$$

$$= \Gamma_1^{-1}(0) \cap \Gamma_2^{-1}(0) \quad \Gamma_1 = \limsup_{t \downarrow 0, t \in \mathbb{Q}} (\pi_t - \pi_0), \Gamma_2 = \limsup_{t \downarrow 0, t \in \mathbb{Q}} (\pi_t - \pi_0)$$

Γ è misurabile perché \limsup / \liminf di una famiglia numerabile di f.z. misurabili

Quindi $\{X \in G\} = \{\omega \in \Omega : X(\omega) \in G\}$ è un evento!

$$(X = \{X_t\}_{t \in [0, \infty)} : (\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P}) \rightarrow (\mathbb{R}^{[0, \infty)}, \mathcal{B}(\mathbb{R}^{[0, \infty)}))$$

$$\text{Ma } \{X \in G\} = D \Rightarrow \mathbb{P}(D) = \mathbb{P}(X \in G) = \mu_X(G)$$

Ma $\mu_X = \mu_B$ perché X e B hanno le stesse leggi finito dimensionali (e abbiamo mostrato all'inizio, sono entrambi processi gaussiani con la stessa media e covarianza)

$$\Rightarrow \mathbb{P}(D) = \mu_X(G) = \mu_B(G) = \mathbb{P}(B \in G) = 1$$

per la proprietà (D) del moto Browniano, dato che per h.p. B è M.B. (a voler essere precisi $\{B \in G\} \supseteq A \Rightarrow \mathbb{P}(B \in G) \geq \mathbb{P}(A) = 1$)

(le altre per esercizio)

ESERCIZIO: Sia $B = \{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$ M.B., def su $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ $B_t \in \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$
3, fotocopia

$$A = \{\{B_t\}_{t \in [0, 1]} \text{ crescente}\} = \{t \mapsto B_t, \text{ e' crescente per } t \in [0, 1]\}$$

$$C_n = \{B_{i/2^n} - B_{(i-1)/2^n} \geq 0 \quad \forall 1 \leq i \leq 2^n\}$$

\Rightarrow quindi $A \subseteq \mathbb{R}$

Possiamo riscrivere $A = \{\omega \in \Omega : t \mapsto B_t(\omega) \text{ e' crescente per } t \in [0, 1]\}$

$$\text{oss che non userei} \quad \left[\begin{aligned} A &= \{B \in H\} \quad H \subseteq \mathbb{R}^{[0, \infty)}, H = \{\{X_t\}_{t \in [0, \infty)}, X_t \text{ e' crescente per } t \in [0, 1]\} \\ \Rightarrow A &= \{\omega \in \Omega : B(\omega) \in H\} \end{aligned} \right]$$

Anche C_n è un sottoinsieme di Ω , $C_n = \{\omega \in \Omega : B_{i/2^n}(\omega) - B_{(i-1)/2^n}(\omega) \geq 0, \dots\}$

C_n è un evento (i.e. è misurabile) perché "dipende" da un numero finito (va bene anche numerabile) di cose misurabili.
Detto meglio:

$$C_n = (B_{1/2^n}, B_{2/2^n}, \dots, B_{2^n/2^n})^{-1}(\{x\}) \quad x \in \mathbb{R}^{2^n}$$

$$\Rightarrow C_n \in \mathcal{A}$$

Domanda $A \in \mathcal{A}??$

In generale non è detto perché è definito per mezzo di una cosa più che numerabile!

Ma in questo caso A potrebbe essere misurabile.
Facciamo un hp semplificativa (che in realtà non è
semplificativa, ma va bene \cup): $t \mapsto B_t(\omega)$ continue $\forall \omega \in \Omega$

$A \in \mathcal{A}$ perché $A = \{t \mapsto B_t \text{ è crescente per } t \in [0,1] \cap \mathbb{Q}\}$

Mostriamo l'uguaglianza \circledast

Vole perché B_t è funzione continua e quindi chiedere
che sia crescente sui razionali o sui reali è uguale
(se non facevo l'hp semplific. erano = a meno di un
insieme di misura nulla)

Perché A scritto così è misurabile?

"Moralmente" perché è def in termini di una quantità
numerabile di v.a." Formalmente

$A = \bigcap_{n \in \mathbb{N}} C_n$ se è vero ok perché $C_n \in \mathcal{A}$ e A è \cap num
di eventi in \mathcal{A} .

È evidente che $A \subseteq C_n \forall n$ perché se $\omega \in A$ allora B_t è crescente
e allora lo è sui razionali diadi

Ma se $\omega \in C_n$ allora B_t è continua e crescente sui razionali
diadi $\Rightarrow B_t$ è continua sui razionali \cup

(a) Calcolare $IP(C_n)$ Sappiamo che $\{B_{t_i} - B_{t_{i-1}}\}_{i=1, \dots, 2^n}$ sono indep
e $B_t - B_s \sim N(0, t-s) \rightarrow k=2^n$

$$IP(C_n) = IP\left\{\bigcap_{i=1}^{2^n} \underbrace{\{B_{t_i} - B_{t_{i-1}} \geq 0\}}_{\text{eventi indipendenti}}\right\} = \prod_{i=1}^{2^n} IP\left(\underbrace{B_{\frac{i}{2^n}} - B_{\frac{i-1}{2^n}}}_{N(0, \dots)} \geq 0\right) = \prod_{i=1}^{2^n} \frac{1}{2} = \left(\frac{1}{2}\right)^{2^n}$$

(b) Mostrare che $A \subseteq C_n$

$\forall \omega \in A, t \mapsto B_t(\omega)$ è crescente per $t \in [0,1]$

\Rightarrow la maggior ragione è crescente per $t \in \{\frac{1}{2^n}, \frac{2}{2^n}, \dots, \frac{2^n-1}{2^n}, 1\}$

In particolare $B_{\frac{i}{2^n}}(\omega) - B_{\frac{i-1}{2^n}}(\omega) \geq 0 \quad \forall i=1, \dots, 2^n$

$\Rightarrow \omega \in C_n$

(c) Dedurre che $IP(A) = 0$

oss $IP(A) \leq IP(C_n) = \frac{1}{2^{2^n}}$ passando al limite $n \rightarrow \infty \Rightarrow IP(A) = 0$

dim che
il moto B
non è cresc.
Su ogni
sottointerv.

(d) $\forall [a,b] \subseteq [0,1]$

$A_{[a,b]} = \{t \mapsto B_t \text{ è crescente in } t \in [a,b]\}$

$A_{[a,b]} \subseteq \Omega$ Per i possi precedenti $\forall 0 \leq a < b \leq 1$ fissati $IP(A_{[a,b]}) = 0$

$D = \{\omega \in \Omega : t \mapsto B_t(\omega) \text{ non è crescente in nessun sottointervallo di } [0,1]\}$

$M_S = \bigcap_{0 \leq a < b \leq 1} A_{[a,b]}^c$ \Rightarrow è ovvio, \geq dobbiamo mostrare che $\forall a < b \ \omega \in A_{[a,b]}^c$
se, a,b $\in \mathbb{Q}$ ok perché $\omega \in M_S$, se no $\exists a', b'$ irrazionali $a' < b'$ $a \leq a' < b' \leq b$
 $\Rightarrow \omega \in A_{[a',b']}^c \subseteq A_{[a,b]}^c \cup$

Vogliamo mostrare che $IP(D) = 1, IP(A_{[a,b]}) = 1$ ma l'intersezione
scritta così non è numerabile ma:

$$M_D = \bigcap_{a,b,a',b' \in \mathbb{Q}} A_{[a,b]}^c \quad \cup$$

ESERCIZIO: $B = \{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$ M.B. continuo ($\forall t \in \mathbb{R}$)

5 fotocopie

(a) Mostrare che $A = \int_0^1 B_t dt$ è v.a. con legge $N(\mu, \sigma^2)$ $\mu = ? \sigma^2 = ?$

$$A(\omega) = \int_0^1 B_t(\omega) dt \quad A: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$$

(non è ovvio che A sia misurabile)

$$\forall t \in \mathbb{R} \quad A(\omega) = \lim_{N \rightarrow \infty} \underbrace{\sum_{i=1}^N \frac{B_{t_{i-1}}(\omega)}{N}}_{A_N(\omega)} \cdot \frac{1}{N} \rightarrow A(\omega) = \lim (SOMME PARTIELLE)$$

A_N , $\forall N$ fissato, è una v.a. (i.e. è misurabile) perché è somma finita di v.a. B_t

$$\rightarrow A = \lim_{N \rightarrow \infty} A_N = \limsup_{N \rightarrow \infty} A_N \quad \text{è v.a.}$$

A_N è una variabile normale perché comb. lineare di normali che formano un processo gaussiano. ($\forall N$)

A è normale perché limite (q.c.) di normali in realtà nel vostro caso $\forall \omega$

$$\text{e inoltre: } \mu = \lim_{N \rightarrow \infty} E(A_N) \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{calcolerei così per esercizio} \\ (E \text{ è facile, l'altro no}) \end{array} \right.$$

$$\sigma^2 = \lim_{N \rightarrow \infty} \text{Var}(A_N)$$

Noi però le calcoliamo in un altro modo:

$$E(A) = E\left(\int_0^1 B_t(\omega) dt\right) = \int_{\Omega} P(d\omega) \left(\int_0^1 B_t(\omega) dt\right)$$

$$\stackrel{\text{FUBINI}}{=} \int_0^1 dt \int_{\Omega} B_t(\omega) P(d\omega) = \int_0^1 dt E(B_t) = 0 \quad \text{perché } B_t \sim N(0, t)$$

la media di A ci viene zero perché (fondamentalmente) B_t è simmetrico! (A è l'area di una traiettoria del M.B.)

Domanda: potremmo usare Fubini?? ovvero chiedendo

$$(t, \omega) \mapsto B_t(\omega) \quad \text{è misurabile? (CONGIUNTAMENTE)}$$

$$[0, \infty) \times \Omega \rightarrow \mathbb{R}$$

Sì perché per ω fissato è continua in t !

(N.B. non basta mostrare che per ω fissato è mis in t e per t fissato è mis in ω , serve che per ω fissato è continua in t)

$$\text{Var}(A) = E(A^2) - E(A)^2 = E\left(\left(\int_0^1 B_t dt\right)^2\right)$$

$$= E\left(\left(\int_0^1 B_t(\omega) dt\right)\left(\int_0^1 B_s(\omega) ds\right)\right)$$

$$\stackrel{\text{FUBINI}}{=} E\left(\int_{[0,1] \times [0,1]} B_t(\omega) B_s(\omega) dt ds\right)$$

$$\stackrel{\text{FUBINI}}{=} \int_{[0,1] \times [0,1]} \underbrace{E(B_t B_s)}_{\text{Cov}(B_t, B_s) = \min(t, s)} dt ds \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{proprietà a fore i conti} \end{array} \right.$$

$$= \int_{[0,1] \times [0,1]} \min(t, s) dt ds = \frac{1}{3}$$

Se volessimo essere precisi dovremmo verificare che $E\left(\int_0^1 |B_t| dt\right) < \infty$ e che $E\left(\int_{[0,1] \times [0,1]} |B_t B_s| ds dt\right) < \infty$

$$E\left(\int_0^1 |B_t| dt\right) = \int_0^1 E(|B_t|) dt \stackrel{\text{Jensen}}{\leq} \int_0^1 \sqrt{E(B_t^2)} dt = \int_0^1 \sqrt{t} dt < +\infty$$

$$E\left(\int_{[0,1] \times [0,1]} |B_s B_t| ds dt\right) = \int_{[0,1] \times [0,1]} E(|B_s B_t|) ds dt \stackrel{\text{Hölder}}{\leq} \int_{[0,1] \times [0,1]} \sqrt{E(B_s^2) E(B_t^2)} ds dt \stackrel{\text{II}}{\leq} \int_{[0,1] \times [0,1]} \sqrt{s t} ds dt < +\infty$$

(b) Si mostri che $I(\omega) = \inf_{t \in [0,1]} B_t(\omega)$ Non è NORMALE

(I è v.a. perché posso fare l'inf sui razionali e' lo stesso ω)

Abbiamo che $I \leq 0$!! Quindi o I è 0 oppure non può essere normale. Detto meglio:

$P(I \leq 0) = 1$ ma $\forall t \sim N(\mu, \sigma^2)$ $P(t \leq 0) < 1$ se $\sigma^2 \neq 0$

Quindi o I non è normale oppure $I \sim N(\mu, 0)$ cioè $P(I = \mu) = 1$

Ma $\forall c \in \mathbb{R}$ $P(I < c) > 0$

$P(I < c) \geq P(B_1 < c) > 0$ ^{su tutta la cosa, non zero} perché $B_1 \sim N(0, 1)$

ESERCIZIO: (a) $\forall \alpha > 0 \exists c_2 > 0, c_2 < \infty : E(|B_t|^2) = c_2 t^{\alpha/2} \quad \forall t \geq 0 \Leftrightarrow$

$$E\left(\left|\frac{B_t}{\sqrt{t}}\right|^2\right) = c_2 \quad \forall t \geq 0$$

Ma $\frac{B_t}{\sqrt{t}} \sim N(0, 1) \rightarrow E\left(\left|\frac{B_t}{\sqrt{t}}\right|^2\right) = E(z^2) = c_2$ se $z \sim N(0, 1)$

(b) $\forall t_1 < t_2 < \dots < t_k < \infty, \forall I_1, \dots, I_k \subseteq \mathbb{R}$ intervalli aperti non vuoti

$$P(B_{t_1} \in I_1, \dots, B_{t_k} \in I_k) > 0$$

$$P(B_{t_1} \in I_1, \dots, B_{t_k} \in I_k) = P(\underbrace{(B_{t_1}, \dots, B_{t_k})}_{\text{vettore gaussiano!}} \in I_1 \times \dots \times I_k)$$

$$= \int_{I_1 \times \dots \times I_k} \underbrace{f_{B_{t_1}, \dots, B_{t_k}}(x_1, \dots, x_k)}_{> 0} dx_1 \dots dx_k > 0$$

25

8/06/2012

(c) $\forall \varepsilon > 0 \exists c > 0$ t.c. $P(\sup_{t \in [0,1]} B_t > c) < \varepsilon$

Consideriamo $X = \sup_{t \in [0,1]} B_t = \max$ perché B_t è continua

X è v.a. ($X(\omega) = \sup_{t \in [0,1]} B_t(\omega)$)

Abbiamo che $P(X = +\infty) = 0 \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists c : P(X > c) < \varepsilon$, infatti

$$\{X = +\infty\} = \bigcap_{c \in \mathbb{N}} \{X > c\}$$

e gli eventi $\{X > c\}$ sono decrescenti e quindi vale che

$$P(X = +\infty) = \lim_{c \rightarrow \infty} P(X > c)$$

Quindi vogliamo dimostrare che $X < +\infty$ q.c. ovvero $X(\omega) < +\infty$ per q.o. ω

Ma questo è vero perché $t \rightarrow B_t(\omega)$ è continua per q.o. ω e dunque, continua su un compatto \Rightarrow limitata.

VARIATIONE QUADRATICA DEL MOO BROWNIANO:

Sia $\{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$ M.B. Sia $\pi = \{s = t_0 < t_1 < \dots < t_n = t\}$ una partizione di $(n+1)$ punti di $[s, t]$, intervallo fisso.

Poniamo $|\pi| = \max_{i=1, \dots, n} (t_i - t_{i-1})$. Chiamiamo S_π **VARIATIONE QUADRATICA** di B rel. a π :

$$S_\pi := \sum_{i=1}^n (B_{t_i} - B_{t_{i-1}})^2 \quad (S_\pi \text{ è f.t. di } \omega, \text{ e v.a. reale } \geq 0)$$

PROP: $\forall 0 \leq s < t < \infty$ fissati allora

$$\lim_{|\pi| \rightarrow 0} S_\pi = (t-s) \quad \text{in } L^2(\mathcal{F}, \mathcal{A}, P)$$

OSS: la prop dice che S_π è una famiglia di v.a. che converge a un numero! Cioè quando le passo della partizione è molto piccolo, la v.a. non è più tanto aleatoria!

allora: $S_\pi - (t-s) = \sum_{i=1}^n Y_i$ con $Y_i = (B_{t_i} - B_{t_{i-1}})^2 - (t_i - t_{i-1})$

Ricordiamoci che $(B_{t_i} - B_{t_{i-1}}) \sim N(0, t_i - t_{i-1})$ e indep.

• Y_1, \dots, Y_n sono indipendenti e di medio nulla

$$E(Y_i) = E((B_{t_i} - B_{t_{i-1}})^2 - (t_i - t_{i-1})) = \text{Var}(B_{t_i} - B_{t_{i-1}}) - (t_i - t_{i-1}) = 0$$

e funzioni di variabili indipendenti sono indipendenti (i.e. X_1, \dots, X_n ind $\Rightarrow \varphi(X_1), \dots, \varphi(X_n)$ ind.)

$$\Rightarrow \text{Cov}(Y_i, Y_j) = 0 \quad \text{se } i \neq j \quad \text{perché } E(\sum Y_i) = 0 \quad \text{perché le cov} = 0$$

$$\|S_\pi - (t-s)\|_{L^2}^2 = E\left(\left(\sum_{i=1}^n Y_i\right)^2\right) = \text{Var}\left(\sum_{i=1}^n Y_i\right) = \sum_{i=1}^n \text{Var}(Y_i) \quad (*)$$

• $Y_i = (t_i - t_{i-1}) W_i$ dove $W_i = \frac{(B_{t_i} - B_{t_{i-1}})^2 - 1}{\sqrt{t_i - t_{i-1}}} \stackrel{N(0,1)}{\sim} Z^2 - 1$
 \downarrow
 $Z \sim N(0,1)$

$$\text{Var}(Y_i) = (t_i - t_{i-1})^2 \underbrace{\text{Var}(Z^2 - 1)}_{C = \text{cost} > 0}$$

$$(*) = C \sum_{i=1}^n (t_i - t_{i-1})^2 \leq C |\pi| \sum_{i=1}^n (t_i - t_{i-1}) = C |\pi| (t-s) \xrightarrow{|\pi| \rightarrow 0} 0$$

def: Data $f: [s, t] \rightarrow \mathbb{R}$ funzione generica si dice **VARIATIONE (PRIMA)** di f

$$V_{[s,t]}(f) := \sup_{\pi \text{ partiz. di } [s,t]} \sum_{i=1}^n |f(t_i) - f(t_{i-1})| \quad \text{N.B. } \pi = \{s = t_0 < t_1 < \dots < t_n = t\}$$

OSS: Se $\exists g \in L^1([s, t])$ t.c. $f(x) = f(s) + \int_s^x g(y) dy$ (ovvero f ha derivata debole in L^1) allora

$$V_{[s,t]}(f) \leq \int_s^t |g(y)| dy < +\infty$$

OSS: una funzione è a variazione finita sse è differenziale di due funzioni crescenti ovvero $\exists h_1, h_2: [s, t] \rightarrow \mathbb{R}$ cresc. t.c. $f(x) = h_1(x) - h_2(x)$

OSS: Se $f = h_1 - h_2$ con h_1, h_2 crescenti ^{e continue dx} posso definire un integrale rispetto a "df", ovvero $\forall \phi: [s, t] \rightarrow \mathbb{R}$ mis e limitata posso definire

$$\int_s^t \phi(u) df(u) := \int_s^t \phi(u) dh_1(u) - \int_s^t \phi(u) dh_2(u) \quad \text{ove } dh_1 \text{ e } dh_2 \text{ sono}$$

ordinarie misure con funz. di rip h_1, h_2 ($dh_1[a, b] = h_1(b) - h_1(a)$)

CORO: Q.c., le traiettorie del M.B. hanno variazione infinita su ogni intervallo. cioè $\exists A \in \mathcal{A}, P(A) = 1$ t.c. $\forall \omega \in A, \forall 0 \leq s < t < \infty$

$$V_{[s,t]}(B, \omega) = +\infty$$

$$\text{dim: } S_{\pi} := \sum_{i=1}^n |B_{t_i} - B_{t_{i-1}}|^2 \xrightarrow[|\pi| \rightarrow 0]{L^2} (t-s) > 0$$

$$V_{\pi} := \sum_{i=1}^n |B_{t_i} - B_{t_{i-1}}|$$

ie la somma di numeri molto piccoli al quadrato $\rightarrow c > 0$ dunque la \sum dei numeri non va a ∞

Sia $C \in \mathcal{A}, P(C) = 1 : \forall \omega \in C, t \mapsto B_t(\omega)$ è continua.

Fissiamo ora $a < b < \infty$. Sia $\pi = \{a = t_0 < t_1 < \dots < t_n = b\}$ partiz.

Possiamo definire $\Delta_{\pi} = \max_{i=1, \dots, n} |B_{t_i} - B_{t_{i-1}}|$ (in C, se B_t è continua)

Sia $\pi^{(k)}$ una succ. di partizioni di $[a, b]$ con $|\pi^{(k)}| \rightarrow 0$

- $\forall \omega \in C, \Delta_{\pi^{(k)}}(\omega) \xrightarrow[k \rightarrow \infty]{} 0$
perché una f.z. continua su un compatto è unif. continua e $t \mapsto B_t(\omega)$ è continua su $[a, b]$

- Sappiamo che $S_{\pi^{(k)}} \xrightarrow[k \rightarrow \infty]{L^2} (b-a) \Rightarrow$ è quindi quasi certamente lungo una sottosuccessione.

Per semplicità diciamo ancora $\pi^{(k)}$ la sottosucc.

$$\Rightarrow \exists D_{a,b} \in \mathcal{A}, P(D_{a,b}) = 1 : \forall \omega \in D_{a,b}, S_{\pi^{(k)}}(\omega) \xrightarrow[k \rightarrow \infty]{} (b-a)$$

$$\bullet \text{ Oss che } S_{\pi}(\omega) \leq \underbrace{\max_{i=1, \dots, n} |B_{t_i} - B_{t_{i-1}}|}_{\Delta_{\pi}(\omega)} \underbrace{\sum_{i=1}^n |B_{t_i} - B_{t_{i-1}}|}_{V_{\pi}(\omega)}$$

$$\Rightarrow \forall \pi, \forall \omega, V_{\pi}(\omega) \geq \frac{S_{\pi}(\omega)}{\Delta_{\pi}(\omega)}$$

Scegliamo $\omega \in C \cap D_{a,b}, \pi = \pi^{(k)}$ quindi

$$V_{\pi^{(k)}}(\omega) \geq \frac{S_{\pi^{(k)}}(\omega)}{\Delta_{\pi^{(k)}}(\omega)} \xrightarrow[k \rightarrow \infty]{b-a > 0} +\infty$$

Ma abbiamo che $V_{[a,b]}(B, \omega) = \sup V_{\pi}(\omega) = +\infty$ e dunque abbiamo mostrato che:

$$\forall a < b, \forall \omega \in C \cap D_{a,b}, V_{[a,b]}(B, \omega) = +\infty$$

$$\Rightarrow \forall [a, b] \text{ fissato, } V_{[a,b]}(B, \omega) = +\infty \text{ per q.o. } \omega \in \Omega$$

$$\text{Sia } A = \bigcap_{\substack{0 \leq a < b < \infty \\ a, b \in \mathbb{Q}}} (C \cap D_{a,b})$$

$A \in \mathcal{A}, P(A) = 1$ (perché inters. num di eventi q.c.) e $\forall \omega \in A$

$$\Rightarrow V_{[a,b]}(B, \omega) = +\infty \forall [a, b] \subseteq [0, \infty), a, b \in \mathbb{Q}$$

$\forall [s, t] \subseteq [0, \infty)$ con $s, t \in [0, \infty)$ (non nec. $\in \mathbb{Q}$), sia $[a, b] \subseteq [s, t], a, b \in \mathbb{Q}$ abbiamo che

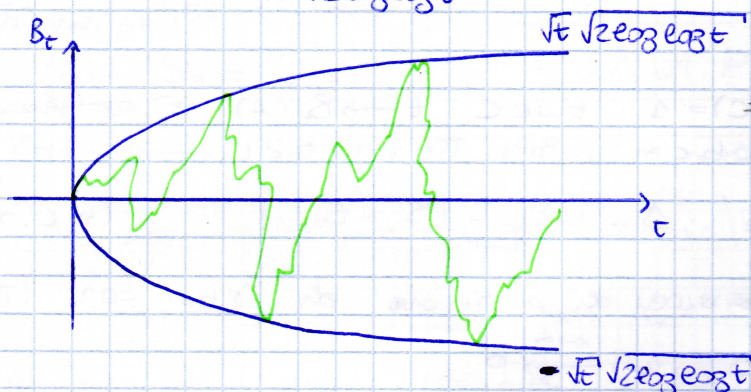
$$V_{[s,t]}(B, \omega) \geq V_{[a,b]}(B, \omega) = +\infty$$

TEO: Se $B = \{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$ è M.B. reale allora q.c.

$$\limsup_{t \rightarrow \infty} \frac{B_t}{\sqrt{t} \sqrt{2 \log \log t}} = 1$$

$$\liminf_{t \rightarrow \infty} \frac{B_t}{\sqrt{t} \sqrt{2 \log \log t}} = -1$$

$\sqrt{2 \log \log t}$ è una costante
infinitamente piccola
viene un numero piccolo



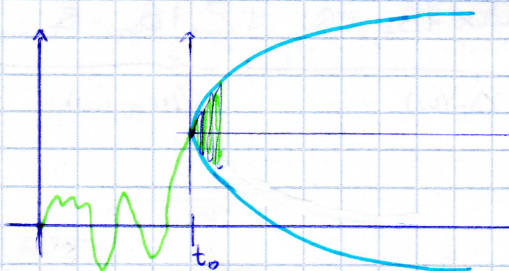
$\Rightarrow B$ tocca l'osso ∞ volte
perché con $IP=1$ tocca
le due fz

OSS: $\forall t_0 > 0$ $X_t := \{t(B_{t_0+t} - B_{t_0})\}_{t \in [0, \infty)}$ è MB infatti:
 $= \{tY_{1/t}\}_{t \in [0, \infty)}$ con $Y_s = B_{t_0+s} - B_{t_0}$

CORO: $\forall t_0 \geq 0$ Assoto q.c.

$$\limsup_{h \downarrow 0} \frac{B_{t_0+h} - B_{t_0}}{\sqrt{h} \sqrt{2 \log \log 1/h}} = 1$$

$$\liminf_{h \downarrow 0} \frac{B_{t_0+h} - B_{t_0}}{\sqrt{h} \sqrt{2 \log \log 1/h}} = -1$$



se fisso t_0 allora in un intorno destro
la fz oscilla così tanto da toccare
 $\rightarrow h$ le due fz azzurre con $IP=1$

CORO: $\forall t_0 \geq 0$ Assoto $\limsup_{h \downarrow 0} \frac{B_{t_0+h} - B_{t_0}}{h} = +\infty$ e $\liminf_{h \downarrow 0} \frac{B_{t_0+h} - B_{t_0}}{h} = -\infty$ q.c.

quindi B non è derivabile in t_0 .

def: Dato un processo $\{X_t\}_{t \in [0, \infty)}$ si definisce **FILTRAZIONE NATURALE**
del processo la famiglia di σ -algebre $\mathcal{G}_t^X := \sigma(\{X_u\}_{u \leq t})$

LEMMA: la proprietà (b) del M.B. (indipendenza degli incrementi) è
equivalente alla proprietà:

(b') $\forall s < t$ la v.a. $B_t - B_s$ è indipendente da $\mathcal{G}_s^B = \sigma(\{B_u\}_{u \leq s})$

PROP: Sia $B = \{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$ M.B. i seguenti processi sono martingale risp a $\{\mathcal{G}_t^B\}_{t \in [0, \infty)}$

(a) $X_t = B_t$

(b) $X_t = B_t^2 - t$

(c) $X_t = \exp(B_t - \frac{1}{2}t)$ $\forall t \in \mathbb{R}$

dim: (a) ADATTATO: perché B_t è \mathcal{G}_t^B -mis $\forall t$ per definizione di \mathcal{G}_t^B

INTEGRABILITÀ: $B_t \in L^1 \forall t \geq 0$ perché $B_t \sim N(0, t) \Rightarrow B_t \in L^p \forall p < \infty$

$$E(B_t | \mathcal{G}_s^B) = B_s \quad \forall s \leq t.$$

$$\begin{aligned} E((B_t - B_s) + B_s | \mathcal{G}_s^B) &= E(B_t - B_s | \mathcal{G}_s^B) + E(B_s | \mathcal{G}_s^B) \\ &\stackrel{\text{indipend.}}{=} \underbrace{E(B_t - B_s)}_{=0 \sim N(0, t-s)} + B_s = B_s \quad \text{q.c.} \end{aligned}$$

(b) Verificare le prime 2 condizioni

$$\begin{aligned} E(B_t^2 - t | \mathcal{G}_s^B) &= E(B_t^2 | \mathcal{G}_s^B) - t \\ &\stackrel{\text{ind.}}{=} E((B_t - B_s)^2 | \mathcal{G}_s^B) + E(B_s^2 | \mathcal{G}_s^B) + 2E((B_t - B_s)B_s | \mathcal{G}_s^B) - t \\ &\stackrel{\text{ind.}}{=} E((B_t - B_s)^2) + B_s^2 + 2B_s E(B_t - B_s | \mathcal{G}_s^B) - t \\ &\stackrel{\text{ind.}}{=} \underbrace{E((B_t - B_s)^2)}_{= \text{Var}} + B_s^2 + 2B_s \underbrace{E(B_t - B_s | \mathcal{G}_s^B)}_{=0} - t \\ &= t - s + B_s^2 - t = B_s^2 - s \end{aligned}$$

Osserviamo che la M.B. è l'unica martingala continua t.c.
 $B_t^2 - t$ è martingala! (non ci serve a niente)

(c) Verificare le prime 2 condizioni (la Normale ha momenti $\exp z + \frac{1}{2}z^2$)

$$\begin{aligned} E(e^{B_t - \frac{1}{2}t} | \mathcal{G}_s^B) &= e^{-\frac{1}{2}t} E(e^{B_t} | \mathcal{G}_s^B) \\ &= e^{-\frac{1}{2}t} E(e^{B_t - B_s} e^{B_s} | \mathcal{G}_s^B) \\ &= e^{-\frac{1}{2}t} e^{B_s} E(e^{B_t - B_s} | \mathcal{G}_s^B) \quad \text{ind.} \\ &= e^{-\frac{1}{2}t} e^{B_s} E(e^{B_t - B_s}) \quad \text{ind.} \quad B_t - B_s \sim N(0, t-s) \\ &= e^{-\frac{1}{2}t} e^{B_s} E(e^{\sqrt{t-s}Z}) \quad \text{ind.} \quad Z \sim N(0,1) \end{aligned}$$

$$E(e^{\sqrt{t-s}Z}) = E(e^{\sqrt{t-s}Z})$$

$$\begin{aligned} E(e^{zZ}) &= e^{\frac{z^2}{2}} \quad \forall z \in \mathbb{R} \quad \text{se } Z \sim N(0,1) \\ &= e^{\frac{z^2(t-s)}{2}} \end{aligned}$$

$$* = \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{e^{z^2} e^{-\frac{z^2}{2}}}{\sqrt{2\pi}} dz \quad \left(\begin{array}{l} \text{si fa} \\ \text{completando} \\ \text{il quadrato} \end{array} \right)$$

$$e^{z^2 - \frac{z^2}{2}} = e^{\frac{z^2}{2}} e^{-\frac{(z-2)^2}{2}}$$

$$E(e^{B_t - \frac{1}{2}t} | \mathcal{G}_s^B) = e^{-\frac{1}{2}t} e^{B_s} e^{\frac{1}{2}(t-s)} = e^{B_s - \frac{1}{2}s}$$

☺

def: Dato uno spazio di prob. filtrato $(\Omega, \mathcal{F}, \{\mathcal{F}_t\}_{t \in [0, \infty)}, \mathbb{P})$ un processo reale $\{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$ si dice **MOTO BROWNIANO** se è un processo adattato alla filtrazione e se valgono:

(a) $B_0 = 0$ q.c.

(b) $\forall 0 \leq s < t$, $B_t - B_s$ è indep. da \mathcal{F}_s

(c) $\forall 0 \leq s < t$, $B_t - B_s \sim N(0, t-s)$

(d) per q.o. ω la traiettoria $t \mapsto B_t(\omega)$ è continua

oss: un $\{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$ -M.B. è un M.B. perché se il processo è adattato a \mathcal{F} allora $\mathcal{F}_t^B \subseteq \mathcal{F}_t$

Ma allora $\forall 0 \leq s < t$, $B_t - B_s$ è indep. da $\mathcal{G}_s^B \Rightarrow (b')$ e $(b') \Leftrightarrow (b)$

Detto meglio: $\forall u \leq s$, $B_u \in \mathcal{F}_u$ - ind. $\Rightarrow \mathcal{F}_s$ - ind.

$\Rightarrow \mathcal{F}_s$ rende indipendenti tutte le B_u con $u \leq s \Rightarrow \mathcal{F}_s \supseteq \mathcal{G}_s^B$ perché \mathcal{G}_s^B è la più piccola σ -algebra t.c. B_u con $u \leq s$ sono indipendenti.

ESERCIZIO: Se $B = \{B_t\}_{t \in \mathbb{R}_+}$ è un W_t -MB allora i processi:

$\{B_t\}_{t \in \mathbb{R}_+}$, $\{B_t^2 - t\}_{t \in \mathbb{R}_+}$, $\{e^{B_t - \frac{1}{2}t}\}_{t \in \mathbb{R}_+}$ their
soud $\{B_t\}_{t \in \mathbb{R}_+}$ - MARTINGALE

li dicono sull'indipendenza.

$(\mathcal{Q}, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ sp. prob. $\mathcal{G}_1, \mathcal{G}_2 \subseteq \mathcal{A}$ σ -algebre sono indipendenti se

$$P(A \cap B) = P(A)P(B) \quad \forall A \in \mathcal{F}, \forall B \in \mathcal{G}$$

OSS: Basta verificare per A, B in basi di H e G rispettivamente.

X, Y sono indep. \Leftrightarrow lo sono $\sigma(X)$ e $\sigma(Y)$ (X and Y in (E, \mathcal{E}))
 $\{X \in \mathcal{C} : C \in \mathcal{E}\}$ $\{Y \in \mathcal{D} : D \in \mathcal{F}\}$ " \mathcal{Y} " in (F, \mathcal{F})

Due processi stocastici $X = \{X_t\}_{t \in T}$ $Y = \{Y_s\}_{s \in S}$ si dicono indipendenti se lo sono le σ -algebre da essi generate:

$$\sigma(X) = \sigma(X + t + \epsilon I) \quad \sigma(Y) = \sigma(Y + t + \epsilon J)$$

$$\Leftrightarrow (X_{t_{s_1}}, \dots, X_{t_{s_n}}) \text{ è indep da } (Y_{s_1}, \dots, Y_{s_m}) \quad \forall n, m \in \mathbb{N}, t_{s_1}, \dots, t_{s_n} \in I$$

↓ quiloa a cobo

OSS: (...) e-indip da $\mathcal{G}_t = \sigma(X_u)_{u \in [0, t]}$ (\Leftrightarrow) (...) e-indip da $(X_{t_1}, \dots, X_{t_n}) \forall t_1, \dots, t_n \in [0, t]$

Oss₂: $\exists e \text{ indep da } G \Rightarrow X \in \text{indip da } Y \quad \forall X \text{ v.a.} \quad \nabla\text{-mis}$

oss₃: X, Y o.v.a. indep $\Rightarrow f(x)$ e indep da $g(y) \quad \forall f, g$ misurabili

LEMMA: \forall processo stocastico $B = \{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$ le condizioni (B) e (B') sono equivalenti.

$$\text{dim} : (b) \Rightarrow (b')$$

Dobbiamo mostrare che (A, B_s) indep da $\mathcal{G}_s^B = \sigma(B_u, u \leq s)$

Per l'oss basta mostrare che $(B_t - B_s)$ è indipendente da $(B_{u_1}, \dots, B_{u_k})$ $\forall k \in \mathbb{N}$ $u_1 < \dots < u_k \leq s$

Siamo $t_0 = 0, t_1 = u_1, \dots, t_k = u_k, t_{k+1} = s, t_{k+2} = t$

Per (b) so che $(B_{t_1} - B_0), \dots, (B_{t_k} - B_{t_{k-1}}), (B_{t_{k+1}} - B_{t_k}), \dots, (B_{t_{k+2}} - B_{t_{k+1}})$ sono indep

$$\Rightarrow (B_{t_{k+2}} - B_{t_{k+1}}) \text{ e' independente da } (B_{t_1} - B_{t_0}, \dots, B_{t_k} - B_{t_{k-1}})$$
$$(B_t - B_s)$$
$$(B_{n1}, B_{n2} - B_{n1}, \dots, B_{nk} - B_{k-1})$$
$$\Rightarrow B_t - B_s \text{ c' indep da } F(\cdot) \quad \forall F: \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}^k \text{ mes}$$

Sia $F(x_1, x_2, \dots, x_k) = (x_1, x_1 + x_2, \dots, x_1 + x_2 + \dots + x_k)$

$$F(B_{u_1}, B_{u_2} - B_{u_1}, \dots, B_{u_k} - B_{u_{k-1}}) = (B_{u_1}, B_{u_2}, \dots, B_{u_k})$$

$(b') \Rightarrow (b)$ e analoga.

Oss: Ogni M.B. $B = \{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$ è un $\{G_t^B\}_{t \in [0, \infty)}$ - M.B. ove $G_t^B = \sigma(B_u, u \leq t)$ attr. naturale.

In generale $\{G_{\text{eff}}^{B, \text{eff}}\}$ non è né completa né continua a dx cioè non è detto che soddisfi v.c.

Si può allora considerare l'implemento standard $\{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$ con

$$B_t = \sigma(\mathcal{G}_{t+}^B, \mathcal{H})$$

$$\mathcal{H} = \{A \in \mathcal{A} : A \in \mathcal{C} \text{ con } P(C) = 0\}$$

$$\mathcal{G}_{t+}^B = \bigcap_{\varepsilon > 0} \mathcal{G}_{t+\varepsilon}^B \rightarrow \text{e' CAD}$$

PROP: Ogni M.B. $\{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$ è un $\{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$ M.B. con B_t def. sopra.

OSS: Bisogna mostrare che B è adattato (ovvio, sempre vero) e che $B_t - B_s$ è indep da \mathcal{H}_s (e questa è non banale! perché $\mathcal{H}_s \geq \mathcal{G}_s^B$)

CORO: \mathcal{G}_{0+}^B è banale, cioè $P(A) \in \{0, 1\} \quad \forall A \in \mathcal{G}_{0+}^B$ (LEGGE 0-1 di BLUMENTHAL)
(se B è M.B.)

$$\mathcal{G}_{0+}^B = \bigcap_{\varepsilon > 0} \mathcal{G}_\varepsilon^B = \bigcap_{\varepsilon > 0} \sigma(B_u)_{u \in [0, \varepsilon]}$$

contiene gli eventi che hanno a che fare con le comportamenti infinitesimale di B .

Per esempio: l'evento " B_t è derivabile in 0" è \mathcal{G}_{0+}^B

" B_t cambia segno a volte nell'intorno dell'origine"

Quindi ogni cosa a cominciare infinitesimale sul M.B. σ ha prob = 0 o = 1

PROPRIETA' di MARKOV

Sia $B = \{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$ un $\{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$ M.B. $\forall t_0 > 0$ fissato, il processo

$X = \{X_t = B_{t+t_0} - B_{t_0}\}_{t \in [0, \infty)}$ è M.B. (MARKOV - SEMPLICE)

TEO: Sia τ un tempo di arresto (per la filt. $\{\mathcal{H}_t\}_{t \in [0, \infty)}$) + c. $P(\tau < +\infty) = 1$.

Hip: Definiamo il processo $X = \{X_t\}_{t \in [0, \infty)}$ mediante

$$X_t(\omega) = B_{\tau(\omega)+t}(\omega) - B_{\tau(\omega)}(\omega)$$

Sia $\{\mathcal{H}_t := \mathcal{H}_{\tau+t}\}_{t \in [0, \infty)}$ N.B. $\mathcal{H}_0 = \{A \in \mathcal{A} : A \cap \{\tau \leq s\} \in \mathcal{G}_s, \forall s \in [0, \infty)\}$
($\mathcal{H}_{\tau+t}$ è ben def perché $\tau+t$ è +c.)

TH: Allora $X = \{X_t\}_{t \in [0, \infty)}$ è un $\{\mathcal{H}_t\}_{t \in [0, \infty)}$ M.B. indipendente da \mathcal{H}_τ .
(MARKOV - FORTE)

Vediamo le conseguenze del teo di Markov-forte. Vediamo come possono essere tutti i tempi d'arresto.

$$a \in \mathbb{R} \quad \tau_a := \inf\{t \in [0, \infty) : B_t = a\} \Rightarrow \tau_a \text{ è t.a.}$$

$$\text{Poniamo } S_t := \max_{0 \leq s \leq t} B_s$$

TEO: (PRINCIPIO di RIFLESSIONE) Sia $B = \{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$ M.B. $\forall a, t > 0$ si hanno

$$\begin{aligned} P(\tau_a \leq t) &= P(S_t \geq a) = P(\underbrace{|B_t|}_{\geq a}) = \int_{\mathbb{R} \setminus (-a, a)} \frac{e^{-\frac{x^2}{2t}}}{\sqrt{2\pi t}} dx \\ &= 2P(B_t \geq a) \text{ perché } B_t \text{ è simmetrica} \end{aligned}$$

$$\text{dim: } \{\tau_a \leq t\} = \{S_t \geq a\} \quad \text{infatti,}$$

$$\text{Sia } \omega \in \{\tau_a \leq t\} \Leftrightarrow \tau_a(\omega) \leq t \Leftrightarrow \exists s = s(\omega) \in [0, t] : B_{s(\omega)}(\omega) = a$$

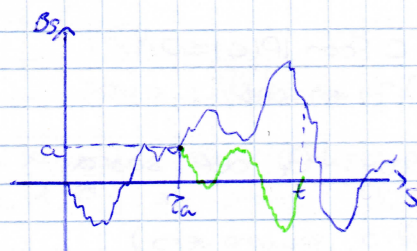
$$\stackrel{\text{e' continuo}}{\Rightarrow} \sup_{0 \leq s \leq t} B_s(\omega) \geq a \Leftrightarrow S_t \geq a$$

$$P(S_t \geq a) = P(S_t \geq a, B_t \geq a) + P(S_t \geq a, B_t < a)$$

$$\stackrel{!}{=} P(B_t \geq a) + P(\tau_a \leq t, B_t < a)$$

in queste afferm.
si usa la continuità
di B e il fatto che
 $B_0 = 0$

Resta da mostrare che $IP(\tau_a \leq t, B_t < a) = IP(B_t \geq a)$



$$= \{\tau_a \leq t, B_t > a\}$$

← se trasformo le M.B. in questo verso ho ancora un M.B. e i due eventi coincidono !!

Vediamolo in maniera rigorosa.

Sia $C = C([0, \infty), \mathbb{R})$ (f continue da $[0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$)

Sia $B: \Omega \rightarrow C$

$$\omega \mapsto \{B_t(\omega)\}_{t \in [0, \infty)}$$

Sia $H_t = \{(s, f) \in [0, \infty) \times C : s \leq t, f(t-s) < 0\} \subseteq [0, \infty) \times C$

$$\begin{aligned} IP(\tau_a \leq t, B_t < a) &= IP(\tau_a \leq t, X_{t-\tau_a} < 0) \quad \text{ove } \underline{X}_u = B_{\tau_a+u} - B_{\tau_a} \\ &\quad \{B_t - a < 0\} = \{B_t - B_{\tau_a} < 0\} = \{X_{t-\tau_a} < 0\} \\ &= IP((\tau_a, X) \in H_t) = \textcircled{*} \end{aligned}$$

Posso sostituire la v.a. (τ_a, X) con una v.a. con la stessa legge
 \Rightarrow la sostituisco con $(\tau_a, -X)$

τ_a e X sono indipendenti per Markov forte [X indep da \mathcal{F}_{τ_a} e τ_a è misurabile rispetto a \mathcal{F}_{τ_a}]

quindi la legge congiunta della coppia (τ_a, X) su $[0, \infty) \times C$ è il prodotto delle leggi marginali.

$$\mu_{(\tau_a, X)} = \mu_{\tau_a} \otimes \mu_X = \mu_{\tau_a} \otimes \mu_{-X} = \mu_{(\tau_a, -X)}$$

perché $-X$ ha la stessa legge di X perché per M. forte X è M.B.

$\Rightarrow (\tau_a, X)$ ha la stessa legge di $(\tau_a, -X)$

$$\begin{aligned} \textcircled{*} &= IP((\tau_a, -X) \in H_t) \\ &= IP(\tau_a \leq t, -X_{t-\tau_a} < 0) \\ &= IP(\tau_a \leq t, -(B_t - a) < 0) \\ &= IP(\tau_a \leq t, B_t > a) = IP(B_t > a) \quad \blacksquare \end{aligned}$$

ESERCIZIO la densità di S_t .

(4)

$$IP(S_t \geq a) = 2 IP(B_t \geq a) = 2 \int_a^\infty f_{B_t}(x) dx = 2 \left(1 - \int_{-\infty}^a f_{B_t}(x) dx \right)$$

è C^1 in a ! (TEO FONDAMENTALE del CALCOLO INTEGRALE)

Segue che S_t è assolutamente continua e che $IP(S_t \geq a) = \int_a^\infty f_{S_t}(x) dx$

ESERCIZIO: $B = \{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$ M.B. (REALE) CONTINUO
(4)

$$\tau_a := \inf \{t \geq 0 : B_t = a\} \quad S_t = \sup_{0 \leq u \leq t} B_u$$

$$P(S_t \geq a) = P(\tau_a \leq t) = P(|B_t| \geq a) \quad \forall a, t > 0$$

a) Mostro che S_t è ass. continua e calcolo la densità

FATTO: sia X v.a. reale e $F_X(x) = P(X \leq x) \quad \forall x \in \mathbb{R}$

se F è C^1 a tratti (cioè C^0 su tutto \mathbb{R} e der. a tratti)

$\Rightarrow X$ è ass. continua con densità

$$f_X(x) = F_X'(x) \mathbb{1}_{\{x \notin \{t_1, \dots, t_k\}\}}$$

$$\text{Abbiamo che } P(S_t < a) = P(|B_t| < a) \quad \forall a > 0$$

$$\Rightarrow F_{S_t}(a^-) = F_{|B_t|}(a^-) \quad (\text{non è la fz di ripart. perché è col } <, \text{ invece che } \leq)$$

Ma dato che il membro destro è continuo allora segue

$$F_{S_t}(a) = F_{|B_t|}(a)$$

In realtà c'è un discorso più generale che vale anche in casi più generali, ma eu non ce lo fa)

In definitiva $S_t \stackrel{d}{=} |B_t|$ (hanno la stessa legge)

$$F_{|B_t|}(a) = P(|B_t| \leq a) = P(\{B_t \leq a\} \cup \{B_t \leq -a\})$$

$$\stackrel{(*)}{=} F_{B_t}(a) - F_{B_t}(-a) \in C^\infty \text{ perché } B_t \sim N$$

Quindi F_{S_t} è C^1 in $(0, \infty)$, ma per $x < 0$ $F_{S_t}(x) = 0$ perché $S_t = \max_{0 \leq u \leq t} B_u \geq B_0 = 0 \Rightarrow F_{S_t}$ è C^1 in $(-\infty, 0)$

Basta mostrare che F_{S_t} è continua in zero, ovvero dobbiamo mostrare che se $x = 0$ $F_{S_t}(0) = 0$

(perché F_{S_t} è continua da dx in quanto fz di ripartizione e a sx è costante = 0)

$$F_{S_t}(0) = P(\max_{0 \leq u \leq t} B_u \leq 0) \quad \text{qui è scomoda, usiamo (*)}$$

$$\lim_{a \downarrow 0} F_{S_t}(a) = \lim_{a \downarrow 0} (F_{B_t}(a) - F_{B_t}(-a)) = F_{B_t}(0) - F_{B_t}(-0) = 0$$

Tutto questo è per dire che possiamo derivare!

$$f_{S_t}(a) = F_{S_t}'(a) = F_{B_t}'(a) + F_{B_t}'(-a) = f_{B_t}(a) + f_{B_t}(-a) = \quad (a > 0)$$

$$f_{B_t} = f_{|B_t|} = \frac{1}{\sqrt{2\pi t}} e^{-\frac{a^2}{2t}} + \frac{1}{\sqrt{2\pi t}} e^{-\frac{a^2}{2t}} = \frac{2}{\sqrt{2\pi t}} e^{-\frac{a^2}{2t}} \quad B_t \sim N(0, t)$$

$$(b) P(\tau_a \leq t) \stackrel{?}{=} P(|B_t| \geq \frac{a}{\sqrt{t}})$$

Sopprimiamo che $P(\tau_a \leq t) = P(|B_t| \geq a)$

$$B_t \sim N(0, t) \quad B_1 \sim N(0, 1) \quad \Rightarrow B_t \stackrel{d}{=} \sqrt{t} B_1$$

$$\Rightarrow P(|B_t| \geq a) = P(\sqrt{t}|B_1| \geq a) = P(|B_1| \geq \frac{a}{\sqrt{t}})$$

$$(c) P(\tau_a < \infty) = 1 \quad \forall a \in \mathbb{R}$$

Restringiamoci a $a > 0$ tanto τ_a e τ_{-a} hanno la stessa legge e $\tau_0 = 0$ perché $B_0 = 0$.

$$P(\tau_a < \infty) = P(|B_1| > 0) = 1 - P(B_1 = 0) = 1$$

perché B_1 è ass. continua

↓
segue dal pro (b)

$$\{\tau_a < \infty\} \supseteq \{\tau_a \leq t\} \Rightarrow P(\tau_a < \infty) \geq P(\tau_a \leq t) \quad \forall t$$

$$\Leftrightarrow \lim_{t \rightarrow \infty} P(\tau_a \leq t) = 1$$

oppure con più precisione:

$$\{\tau_a < \infty\} = \bigcup_{t \in \mathbb{N}} \{\tau_a \leq t\} \quad \text{perché sono eventi crescenti!}$$

$$\Rightarrow P(\tau_a < \infty) = \lim_{t \rightarrow \infty} P(\tau_a \leq t) = \lim_{t \rightarrow \infty} P(|B_t| \geq \frac{a}{\sqrt{t}})$$

$$\bigcup_{t \in \mathbb{N}} \{|B_t| \geq \frac{a}{\sqrt{t}}\} = \{|B_1| > 0\} \quad \xrightarrow{\quad} \quad P(|B_1| > 0)$$

N.B. per passare al limite deve avere \cup o inters. di eventi crescenti / decrescenti.

$$(e) \text{ Si mostri che } (c) \Rightarrow \text{q.c. } \limsup_{t \rightarrow \infty} B_t = +\infty \quad \liminf_{t \rightarrow \infty} B_t = -\infty$$

Per simmetria possiamo dimostrare una.

$$\{\limsup_{t \rightarrow \infty} B_t < \infty\} = \{\exists c > 0, \exists t_0 > 0 : B_t \leq c \quad \forall t \geq t_0\} \subseteq \rightarrow$$

$$\rightarrow \subseteq \{\exists c' : B_t \leq c' \quad \forall t \geq 0\} \quad \text{perché } B_t \text{ è una f.z. continua}$$

$$\Rightarrow \{\limsup_{t \rightarrow \infty} B_t < \infty\} \subseteq \{\exists c'' : \tau_{c''} = +\infty\}$$

$$\{\limsup_{t \rightarrow \infty} B_t < +\infty\} = \bigcup_{\substack{a \in \mathbb{N} \\ a > 0}} \{\tau_a = +\infty\}$$

$$P(\limsup_{t \rightarrow \infty} B_t < +\infty) \leq \sum_{a \in \mathbb{N}} P(\tau_a = \infty) = 0$$

Vediamo la dimostrazione in un altro modo.

$$P(\tau_a < +\infty, \forall a \in \mathbb{N}) = P(\bigcap_{a \in \mathbb{N}} \{\tau_a < +\infty\}) = 1$$

$$\text{Per q.o. } \omega \in \mathbb{R} \quad \tau_a(\omega) < +\infty \quad \forall a \in \mathbb{N}$$

$$\text{Per q.o. } \omega \in \mathbb{R} \quad \{\tau_a(\omega)\}_{a \in \mathbb{N}} \text{ sono t.c. } B_{\tau_a(\omega)}(\omega) = a$$

s.t.o. successive

$$\limsup_{t \rightarrow \infty} B_t(\omega) \geq \limsup_{a \rightarrow \infty} B_{\tau_a(\omega)}(\omega) = +\infty$$

esercizio: $B = \{B_t\}_{t \in [0, \infty)}$ $\beta = \{\beta_t\}_{t \in [0, \infty)}$ M.B. indipendenti

cioè $(B_{t_1}, \dots, B_{t_k})$ indep da $(\beta_{s_1}, \dots, \beta_{s_n})$ $\forall k, n \in \mathbb{N}$ $t_i, s_j \in [0, \infty)$

$$X_t := B_{\frac{2}{3}t} - \beta_{\frac{1}{3}t} \quad X = \{X_t\}_{t \in [0, \infty)}$$

(a) Dimostrare che X è processo gaussiano

$$\sum_{i=1}^n a_i X_{t_i} = \underbrace{\left(\sum_{i=1}^n a_i B_{\frac{2}{3}t_i} \right)}_{Z \sim N \text{ perché comp. lineare di comp. di un processo gaussiano}} - \underbrace{\left(\sum_{i=1}^n a_i \beta_{\frac{1}{3}t_i} \right)}_{W \sim N}$$

Z e W sono indipendenti perché $(B_{\frac{2}{3}t_1}, \dots, B_{\frac{2}{3}t_n})$ è indep da $(\beta_{\frac{1}{3}t_1}, \dots, \beta_{\frac{1}{3}t_n})$ e $Z = F(\checkmark)$ è indep da $W = G(\dots)$ (nel nostro caso $F = G$ ma va bene) altro vettore

$\Rightarrow Z - W$ è normale perché $Z, W \sim N$ e indep.

(b) X è un M.B.

Basta mostrare che $t \mapsto X_t$ è continua q.c. e poiché $\mathbb{E}(X_t) = 0$, $\text{Cov}(X_s, X_t) = \min(s, t) \quad \forall s, t$

$t \mapsto X_t$ è continua perché somma e comp. di funzioni continue.

Se vogliamo essere precisi, B q.c. continuo $\Rightarrow \exists A \in \mathcal{A} : P(A) = 1$:

β q.c. continuo $\exists A' \in \mathcal{A} : P(A') = 1 \quad \forall \omega \in A \quad t \mapsto B_t(\omega)$ è cont. $\forall \omega \in A' \quad t \mapsto \beta_t(\omega)$ è cont.

$P(A \cap A') = 1$ e $\forall \omega \in A \cap A' \quad t \mapsto X_t(\omega)$ è continua.

$$\mathbb{E}(X_t) = \mathbb{E}(B_{\frac{2}{3}t}) - \mathbb{E}(\beta_{\frac{1}{3}t}) = 0 - 0 = 0$$

$$\begin{aligned} \text{Cov}_{s,t}(X_s, X_t) &= \text{Cov}(B_{\frac{2}{3}s}, B_{\frac{2}{3}t}) - \text{Cov}(B_{\frac{2}{3}s}, \beta_{\frac{1}{3}t}) - \text{Cov}(\beta_{\frac{1}{3}s}, B_{\frac{2}{3}t}) + \text{Cov}(\beta_{\frac{1}{3}s}, \beta_{\frac{1}{3}t}) \\ &= \frac{2}{3}s - 0 - 0 + \frac{1}{3}s = s = \min(s, t) \quad \text{!!} \end{aligned}$$

(c) Sia $Y_t := \beta_{\frac{2}{3}t} + B_{\frac{1}{3}t}$

$$\text{Cov}(X_t, Y_t) = \dots \text{tore i conti} \dots = 0$$

X_t è indipendente da Y_t ? Sì se X_t, Y_t sono congiuntamente normali cioè se $aX_t + bY_t$ è normale $\forall a, b$.
Vedete sì ... finire...

(d) $\forall 0 < s < t < \infty$ X_s non è indipendente da Y_t

Si calcola Cov e viene $\neq 0$ (anche perché sono comp. di proc. gauss.)

(e) $Z_t = aX_t + bY_t$ è M.B. $\forall a, b$ t.c. $a^2 + b^2 = 1$

27/09/2011: $\{X_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ iid $P(X_n = +1) = P(X_n = -1) = 1/2$

$$\mathcal{F}_n = \sigma(X_1, \dots, X_n)$$

$$S_0 = 1, \quad S_{n+1} = S_n + g(S_n) X_{n+1}$$

con $g: [0, \infty) \rightarrow [0, \infty)$ continua, $g(0) = 0$ e $g(x) \leq x \quad \forall x$
e strettam. positiva

(a) $S_n \geq 0 \quad \forall n$

$$|S_{n+1} - S_n| = |g(S_n)| \cdot |X_{n+1}| \stackrel{=1}{\leq} |S_n| \dots$$

(b) S è una martingala. e che $\nexists S_\infty = \lim_{n \rightarrow \infty} S_n < \infty$ q.c.

$$\begin{aligned} E(S_{n+1} | \mathcal{F}_n) &= E(S_n | \mathcal{F}_n) + E(g(S_n) X_{n+1} | \mathcal{F}_n) \\ &= S_n + E(g(S_n) X_{n+1} | \mathcal{F}_n) \\ &= S_n + g(S_n) \underbrace{E(X_{n+1} | \mathcal{F}_{n+1})}_{\substack{= E(X_{n+1}) = 0 \\ \text{indip.}}} \end{aligned}$$

Verificare che $e \in L^1$ (in realtà è anche limitata) ed è adattata

Per vedere che converge limite, basta osservare che è una martingala positiva. Inoltre il limite non è L^1 (non è detto) ma è integrabile.

(c) Concludere che il limite è zero

$$|S_{n+1} - S_n| = |g(S_n)| \xrightarrow{n \rightarrow \infty} g(S_\infty)$$

$$\downarrow n \rightarrow \infty$$

$$|S_\infty - S_n| = 0 \quad \text{perché } S_\infty \text{ è finito}$$

$$\Rightarrow g(S_\infty) = 0 \quad \text{q.c.} \quad \text{ie } g(S_\infty(\omega)) = 0 \quad \text{per q.o. } \omega$$

$$\Rightarrow S_\infty(\omega) = 0 \quad \text{q.o. } \omega$$

(d) la martingala è unif. integrabile. ?

No perché $E(S_0) = 1$ e $E(S_\infty) = E(0) = 0$ e quindi S_n non converge in L^1 !